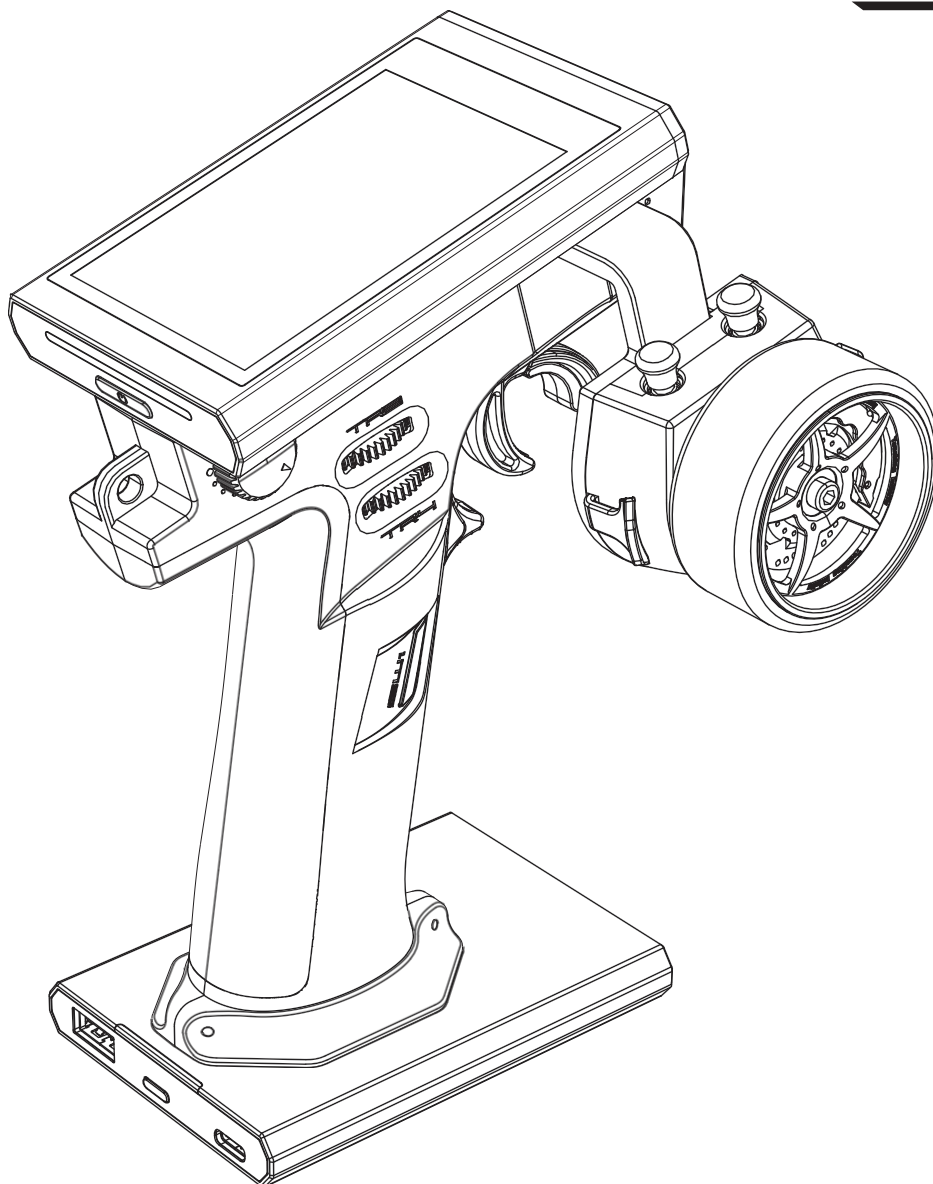


Noble^{NB4+}

2.4GHz
AFHDS 3



FLYSKY

Toucher l'infini

Copyright ©2023 Flysky Technology Co., Ltd.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Merci d'avoir acheté nos produits.

Lisez attentivement le manuel afin d'assurer votre sécurité personnelle ainsi que celle de votre équipement. Si vous rencontrez des problèmes lors de l'utilisation, veuillez d'abord vous reporter à ce manuel.

Si le problème persiste, veuillez contacter directement le revendeur local ou le service clientèle via le site web ci-dessous :

www.flysky-cn.com

Contenu

1. Sécurité.....	1
1.1 Symboles de sécurité	1
1.2 Guide de sécurité	1
2. Introduction	2
2.1 Caractéristiques du système	2
2.2 Présentation de l'émetteur.....	3
2.3 Présentation du récepteur (FGr4B)	6
2.3.1 Indicateur d'état.....	6
3. Mise en route	7
3.1 Installation de la pile de l'émetteur	7
4. Mode d'emploi	9
4.1 Mise sous tension.....	9
4.2 Reliure.....	9
4.3 Voyant LED de l'émetteur.....	10
4.4 Mise hors tension	10
5. Interface système.....	11
6. Réglages des fonctions	12
6.1 REV.....	12
6.2 EPA.....	12
6.3 SUB TR	13
6.4 ST DR/EXP	13
6.5 TH DR/EXP	14
6.6 ABS	14
6.7 MINUTERIE.....	16
6.8 ASSIGN	18
6.9 NOM.....	20
6.10 MODÈLE.....	21
6.11 CAPTEUR.....	23
6.12 VITESSE CH	34
6.13 MIXES	36
6.14 TH MID	37
6.15 TH NEUTRE	38
6.16 COURBE.....	38
6.17 IDLE UP.....	38
6.18 ENG CUT.....	39
6.19 CRUISE.....	39

6.20 BATEAU.....	40
6.21 AFFICHAGE.....	40
6.22 DÉBUTANT.....	41
6.23 SVC.....	41
6.24 FORMATEUR.....	44
6.25 i-BUS2.....	47
6.26 AIDE.....	52
7 RX SET.....	53
7.1 Ensemble de fixation.....	53
7.2 Force de direction.....	53
7.3 Gain du gyroscope.....	53
7.4 Protocole d'interface RX.....	54
7.5 Sécurité intégrée.....	55
7.6 Fréquence des servos.....	57
7.7 Configuration i-BUS2.....	58
7.8 Configuration i-BUS.....	58
7.9 Configuration du convertisseur PWM.....	59
7.10 Configuration de la sortie RSSI.....	60
7.11 Moniteur de batterie RX.....	60
7.12 Test de portée.....	61
7.13 Étalonnage de la tension BVD.....	61
7.14 Alarme de signal faible.....	62
7.15 Configuration de l'alarme de perte de signal.....	62
7.16 Mise à jour du micrologiciel du récepteur.....	62
7.17 Direction ICS.....	63
7.18 Système de contrôle de l'accélérateur.....	63
7.19 Mise à jour du micrologiciel du récepteur (Mini-Z).....	64
8. SYSTÈME.....	65
8.1 Configuration USB.....	65
8.2 Thème.....	65
8.3 Fond d'écran.....	66
8.4 Unités.....	66
8.5 Réglage du rétroéclairage.....	67
8.6 Son.....	67
8.7 Vibration.....	68
8.8 LED.....	68

8.9 Accès rapide.....	69
8.10 Configuration du verrouillage de l'écran principal	69
8.11 Délai d'attente.....	69
8.12 Arrêt automatique	70
8.13 Calibrage du stick	70
8.14 Mise à jour du micrologiciel	71
8.15 Réinitialisation d'usine.....	71
8.16 À propos du Noble NB4+	71
9. Spécifications de l'émetteur	72
9.1 Spécifications de l'émetteur (Noble NB4+)	72
9.2 Spécifications du récepteur (FGr4B).....	73
10. Contenu de l'emballage	74
11. Instructions.....	75
11.1 Remplacement du ressort de gâchette.....	75
11.2 Remplacement du ressort du volant.....	76
11.3 Description des gâchettes.....	81
12. Certification	82
12.1 Déclaration DoC	82
12.2 Avertissement CE	82
12.3 Élimination respectueuse de l'environnement	82
12.4 Déclaration FCC	83

1. Sécurité

1.1 Symboles de sécurité

Prêtez une attention particulière aux symboles suivants et à leur signification. Le non-respect de ces avertissements peut entraîner des dommages, des blessures ou la mort.

Danger	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves, voire mortelles.
Avertissement	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures graves.
Attention	• Le non-respect de ces instructions peut entraîner des blessures légères.

1.2 Guide de sécurité



Interdit



Obligatoire



- **N'utilisez pas le produit la nuit ou par mauvais temps, comme en cas de pluie ou d'orage. Cela peut provoquer un fonctionnement irrégulier ou une perte de contrôle.**
- **N'utilisez pas le produit lorsque la visibilité est réduite.**
- **N'utilisez pas le produit les jours de pluie ou de neige. Toute exposition à l'humidité (eau ou neige) peut entraîner un fonctionnement irrégulier ou une perte de contrôle.**

- **Les interférences peuvent entraîner une perte de contrôle. Pour assurer votre sécurité et celle des autres, n'utilisez pas l'appareil dans les endroits suivants :**
 - À proximité de tout site où d'autres activités de radiocommande peuvent avoir lieu
 - À proximité de lignes électriques ou d'antennes de communication
 - À proximité de personnes ou de routes
 - Sur tout plan d'eau où se trouvent des bateaux de passagers

- **N'utilisez pas ce produit lorsque vous êtes fatigué, mal à l'aise ou sous l'influence de l'alcool ou de drogues. Cela pourrait causer des blessures graves à vous-même ou à d'autres personnes.**

- **La bande radio 2,4 GHz est limitée à la ligne de visée. Gardez toujours votre modèle à portée de vue, car un objet volumineux peut bloquer le signal RF et entraîner une perte de contrôle.**

- **Ne touchez jamais l'antenne de l'émetteur pendant le fonctionnement. Cela dégrade considérablement la qualité et la puissance du signal et peut entraîner une perte de contrôle.**

- **Ne touchez aucune partie du modèle susceptible de générer de la chaleur pendant le fonctionnement ou immédiatement après utilisation. Le moteur ou le variateur de vitesse peuvent être très chauds et provoquer de graves brûlures.**



- **Une mauvaise utilisation de ce produit peut entraîner des blessures graves, voire mortelles. Pour garantir votre sécurité et celle de votre équipement, lisez ce manuel et suivez les instructions.**

- **Assurez-vous que le produit est correctement installé dans votre modèle. Le non-respect de cette consigne peut entraîner des blessures graves.**

- **Veillez à déconnecter la batterie du récepteur avant d'éteindre l'émetteur. Le non-respect de cette consigne peut entraîner un fonctionnement involontaire et provoquer un accident.**

- **Assurez-vous que tous les servos fonctionnent dans le bon sens. Si ce n'est pas le cas, réglez d'abord le sens.**



- **Assurez-vous que le modèle vole à une certaine distance. Sinon, cela pourrait entraîner une perte de contrôle.**

2. Introduction

Ce produit utilise le protocole AFHDS 3 de troisième génération à 2,4 GHz. L'émetteur Noble NB4+ et le récepteur FGr4B constituent un système compatible avec les modèles réduits de voitures, de bateaux et autres. Il prend également en charge la fonction de simulateur USB (activée par défaut).

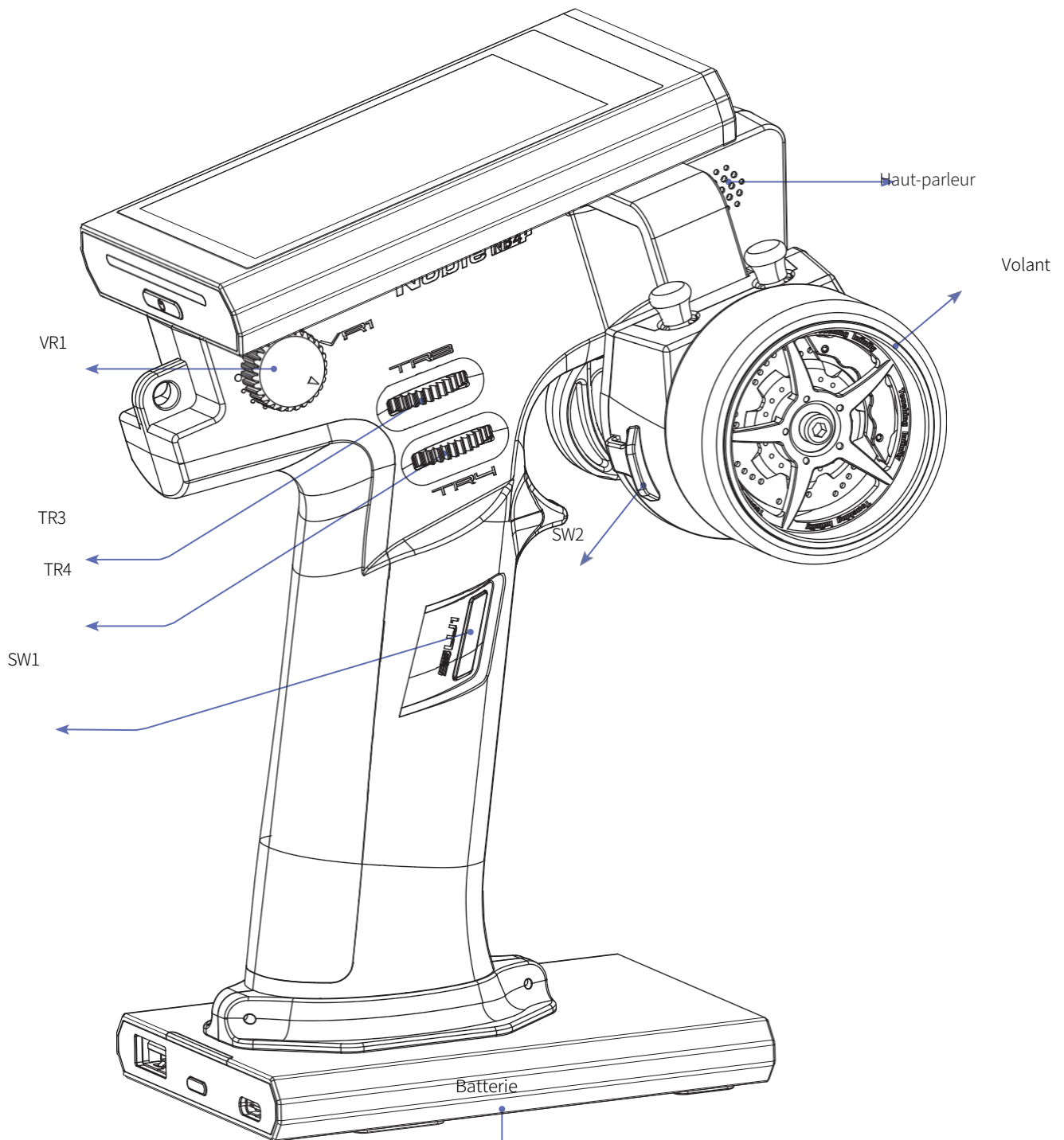
2.1 Caractéristiques du système

AFHDS 3 (système numérique à saut de fréquence automatique de troisième génération) est un système sans fil numérique nouvellement développé. Il est compatible avec la transmission bidirectionnelle en temps réel de paquets de données et la transmission de flux de données à antenne unique. Grâce aux avantages offerts par le système sans fil WS2A et la nouvelle puce 2,4 GHz, le système peut définir de manière dynamique : le nombre de canaux, la résolution des canaux, la portée, les exigences en matière d'anti-interférence et la latence afin de répondre aux besoins des différents utilisateurs.

Transmission de données bidirectionnelle en temps réel à antenne unique	Le récepteur peut recevoir des données de l'émetteur et l'émetteur peut recevoir des données du récepteur, y compris des données provenant de capteurs, telles que la température et la vitesse, et prendre en charge l'i-BUS. Cela permet un meilleur contrôle de l'aéronef et fournit des informations constantes sur son état actuel.
Transmission de données non corrigées	Le module de transmission de données non corrigées indépendant est intégré au système RF ; il peut envoyer de nombreux types de données, y compris des données de contrôle de vol.
Configuration RF intelligente	En fonction du matériel, de la certification, de la quantité de données à transmettre, des exigences en matière d'anti-interférence, de latence et de distance, le système adapte intelligemment la configuration RF correspondante pour répondre aux besoins de l'utilisateur.
Saut de fréquence multicanal	La bande passante de ce système s'étend de 2,402 GHz à 2,480 GHz. Cette bande est divisée en 140 canaux. Chaque émetteur saute entre 16 canaux (32 pour les versions japonaise et coréenne) afin de réduire les interférences provenant d'autres émetteurs.
Système de reconnaissance d'identifiant unique	Chaque émetteur et récepteur possède son propre identifiant unique. Une fois que l'émetteur et le récepteur ont été appairés, ils ne communiquent qu'entre eux, ce qui empêche d'autres systèmes de se connecter accidentellement ou d'interférer avec le fonctionnement du système.
Faible consommation d'énergie	Le système est construit à partir de composants hautement sensibles et à faible consommation d'énergie, ce qui lui permet de maintenir une sensibilité élevée du récepteur tout en consommant seulement un dixième de l'énergie d'un système FM standard, prolongeant ainsi considérablement la durée de vie des piles.



2.2 Présentation de l'émetteur



Remarque : si vous ne parvenez pas à éteindre correctement l'émetteur, veuillez l'éteindre en appuyant sur le bouton d'arrêt forcé situé sur l'émetteur. (Fonctionnement : tirez la poignée située en haut de la poignée de l'émetteur ou retirez toute la poignée. Utilisez un outil relativement fin, insérez-le dans le trou rond situé à droite de la poignée et appuyez sur le bouton d'arrêt forcé dans le trou rond. Après avoir appuyé sur le bouton, l'émetteur s'éteindra immédiatement.



微信公众号



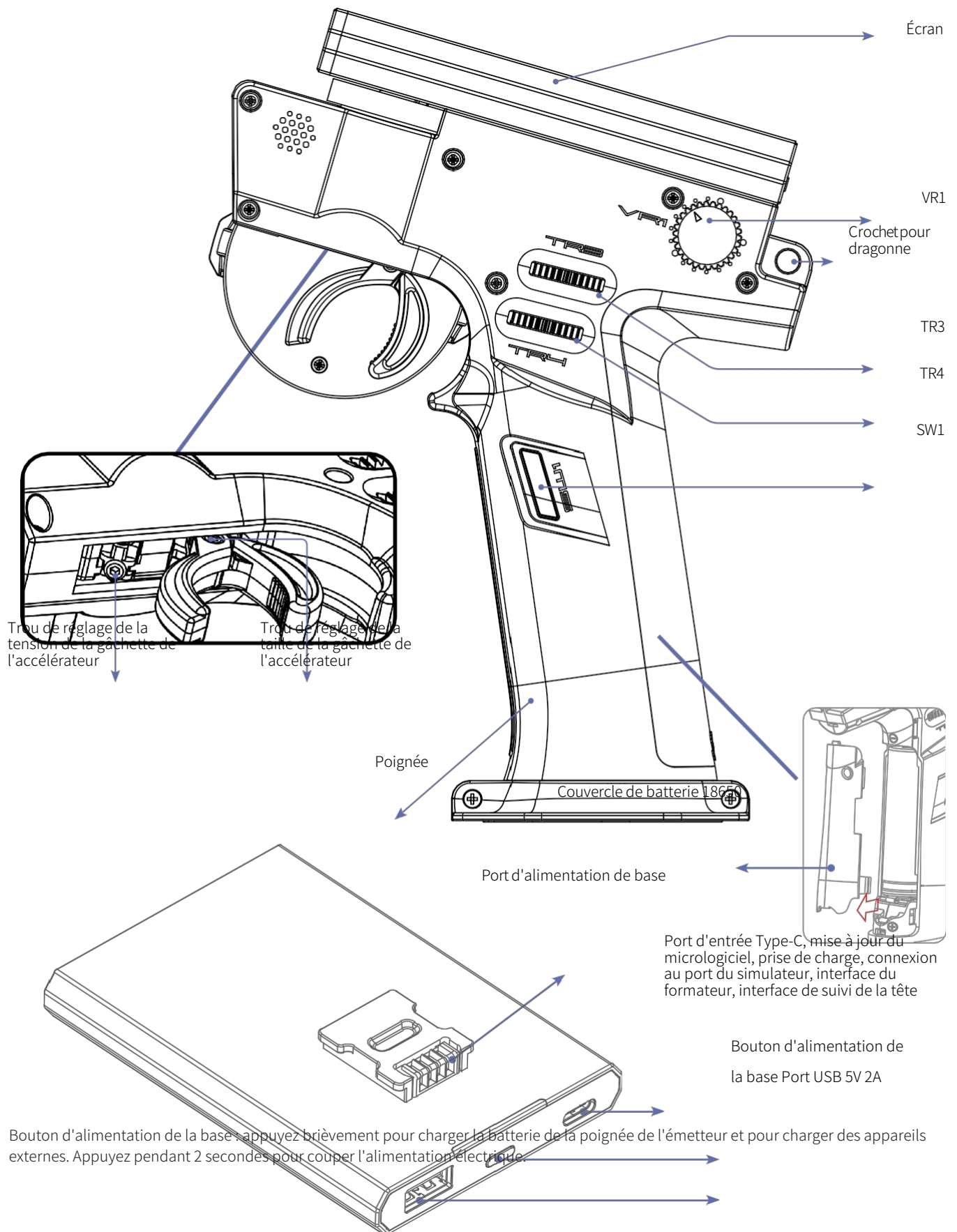
Bilibili



Website



Facebook



微信公众号



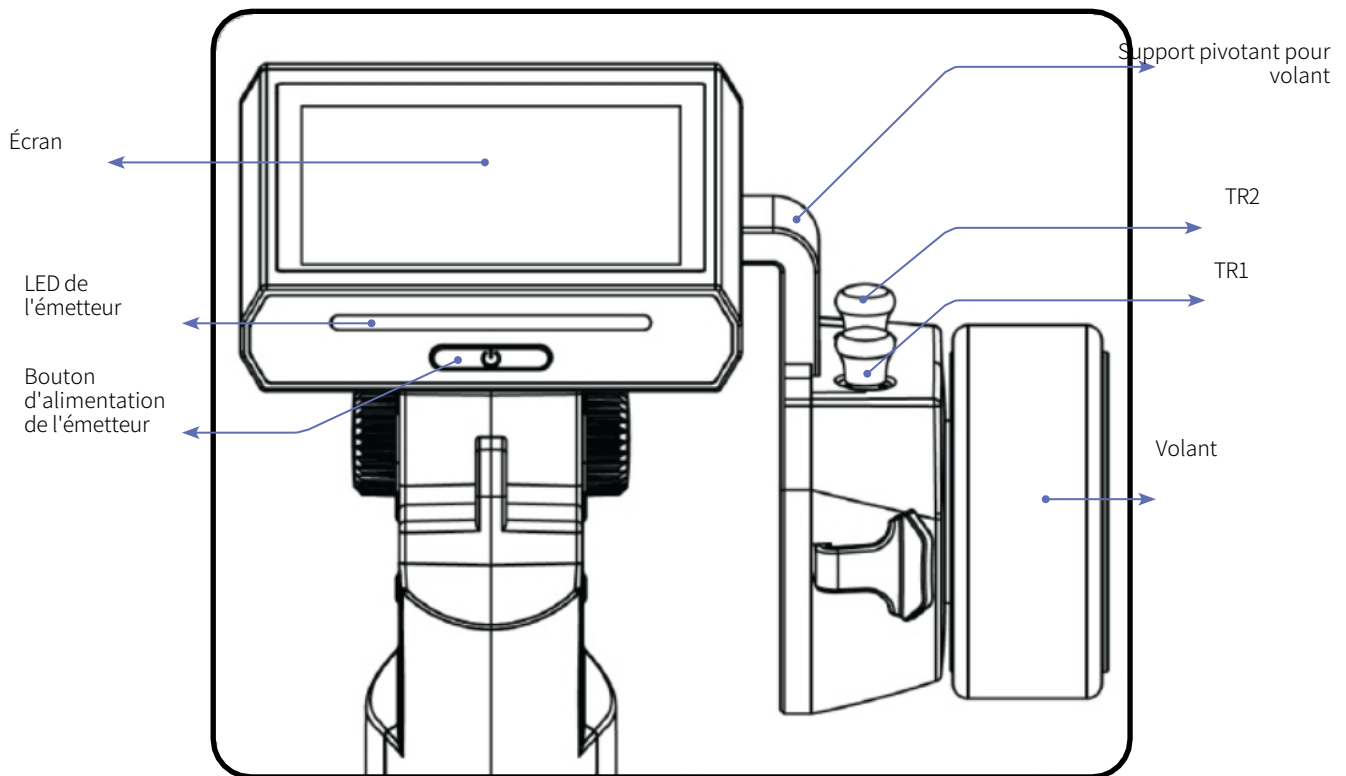
Bilibili



Website

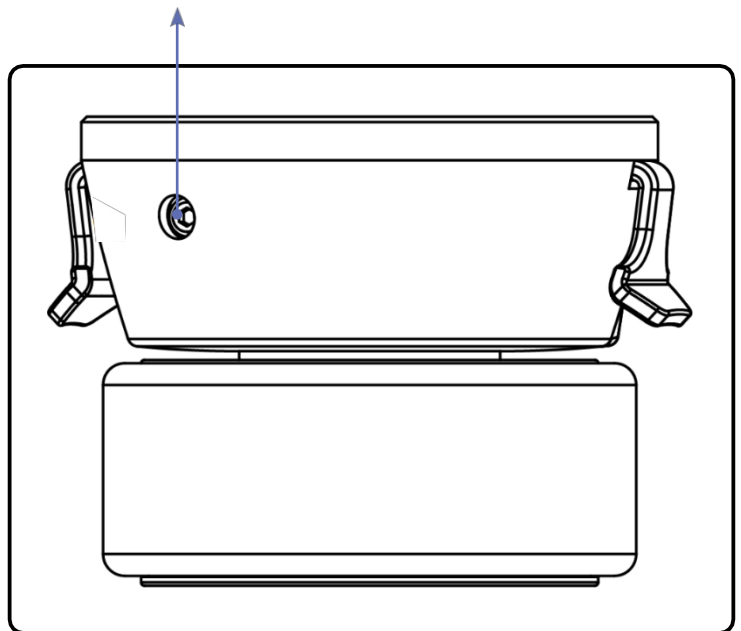
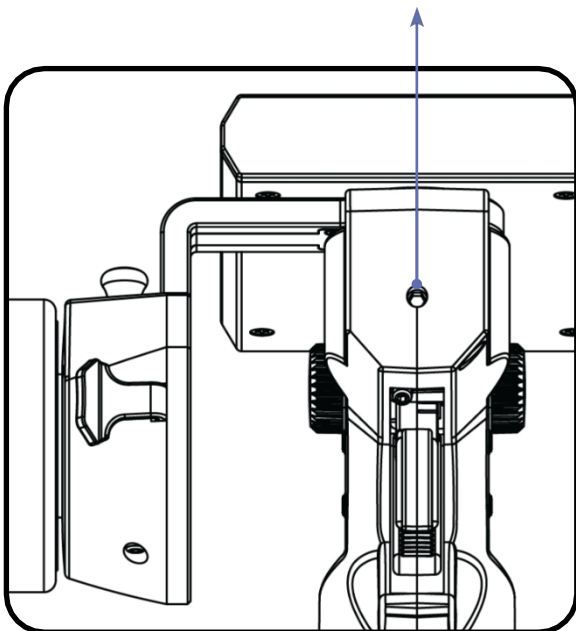


Facebook



Trou de réglage de la course de la gâchette d'accélérateur

Trou de réglage de la tension du volant



微信公众号



Bilibili

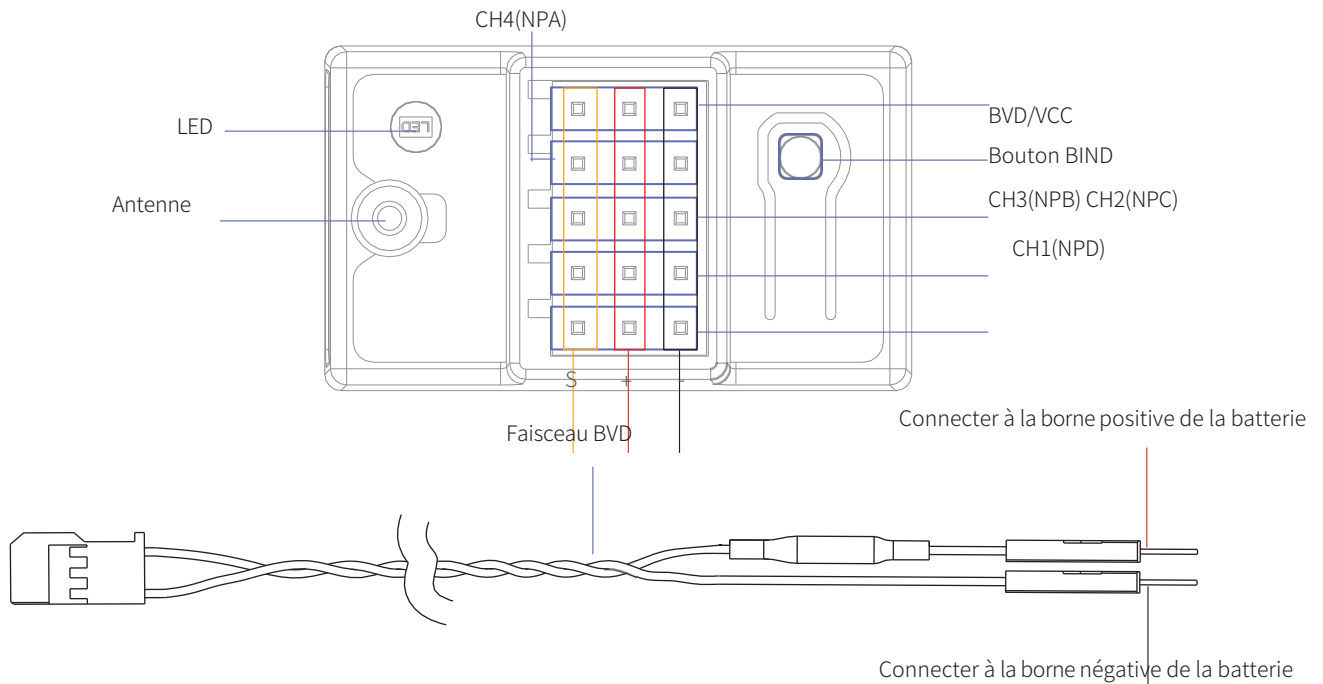


Website



Facebook

2.3 Présentation du récepteur (FGr4B)



2.3.1 Indicateur d'état

L'indicateur d'état sert à indiquer l'alimentation et l'état de fonctionnement du récepteur.

- Éteint : l'alimentation n'est pas connectée.
- Rendu rouge fixe : le récepteur est sous tension et fonctionne.
- Clignotement rapide : le récepteur est en cours de liaison.
- Clignotement lent : l'émetteur lié est éteint ou le signal est perdu.
- Trois clignotements suivis d'un arrêt : le récepteur entre en mode de mise à jour forcée du micrologiciel.



3. Mise en route

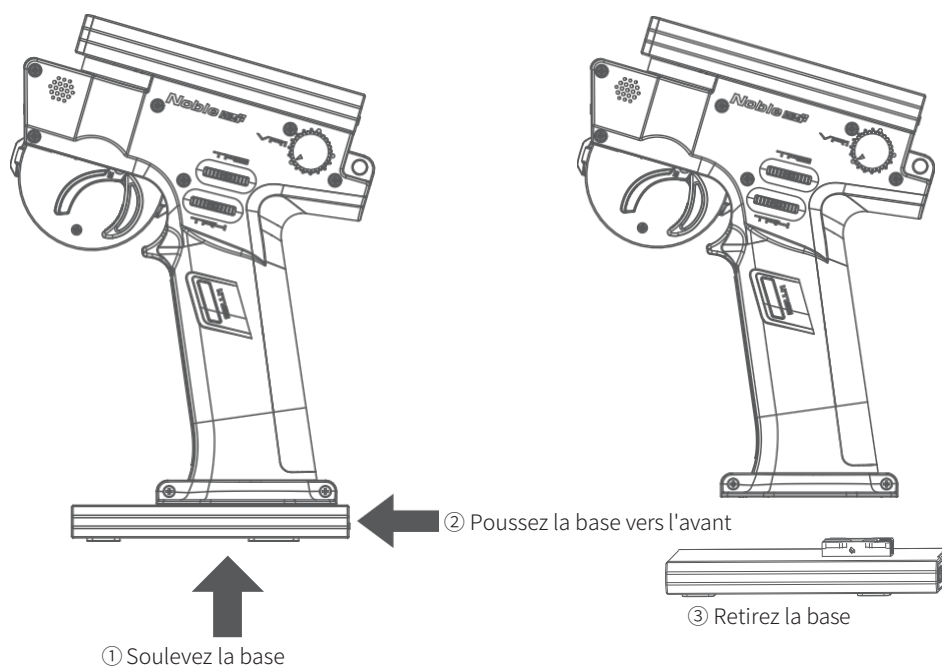
Avant toute utilisation, installez la pile et connectez le système comme indiqué ci-dessous.

3.1 Installation de la batterie de l'émetteur

Le Noble NB4+ dispose de 2 batteries, l'une située dans la poignée et l'autre dans la base amovible. Pour fixer

la base :

1. Alignez la base de manière à ce que la poignée de l'émetteur dépasse légèrement à l'arrière.
2. Insérez délicatement les contacts de la base dans le trou situé au bas de la poignée.
3. Tenez fermement la poignée et tirez la batterie vers l'arrière. Lorsque celle-ci est bien en place, vous devriez entendre un clic.



微信公众号



Bilibili



Website



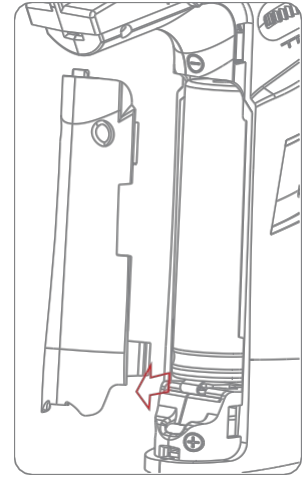
Facebook

Étapes pour remplacer la batterie intégrée de la poignée :

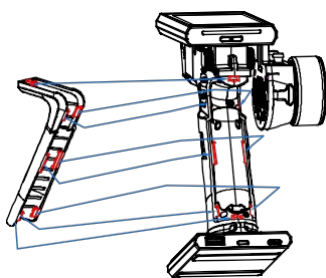
1. Retirez d'abord la poignée, puis retirez le couvercle de la batterie de la poignée (couvercle de la batterie 18650) ;
2. Retirez la batterie 18650 à remplacer, alignez l'extrémité négative de la batterie 18650 complètement chargée avec l'extrémité du compartiment à batterie avec ressort, appuyez sur le ressort et installez la batterie ;
3. Fermez le couvercle de la batterie de la poignée (couvercle de la batterie 18650), installez la poignée, allumez-la et vérifiez si l'émetteur fonctionne normalement.

Remarques :

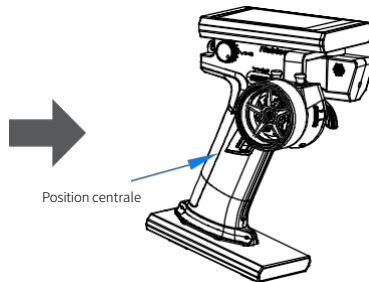
1. Avant de remplacer la batterie intégrée à la poignée, assurez-vous que l'émetteur est éteint et déconnecté !
2. Lorsque vous placez la batterie intégrée à la poignée, faites attention aux pôles positif et négatif de la batterie.
3. Pour éviter d'endommager la poignée lors du démontage ou du montage, faites attention à la force exercée pendant les opérations et suivez les étapes ci-dessous pour retirer la poignée.



Étapes de démontage de la poignée

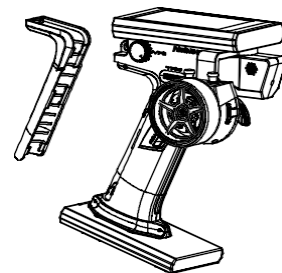


① Vérifiez la position des 8 clips.



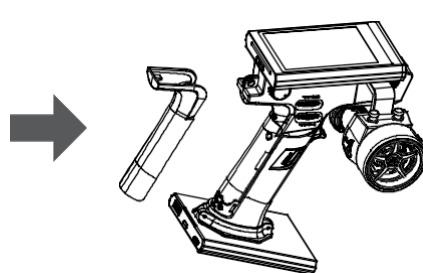
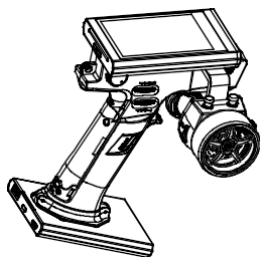
Position centrale

② Détachez le clip central de la poignée à partir du milieu de l'espace d'assemblage, puis retirez tous les autres clips du milieu vers la périphérie.

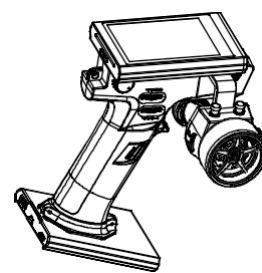


③ Retirez naturellement la poignée dans son ensemble.

Étapes pour assembler la poignée



① Alignez les 8 clips de la poignée.



② Placez la poignée dans le manche, appuyez avec votre pouce sur les 8 positions des clips. Appliquez une force croissante jusqu'à ce que le bord de la poignée soit complètement fixé aux pièces en plastique.



4. Mode d'emploi

Après l'installation, suivez les instructions ci-dessous pour utiliser le système.

4.1 Mise sous tension

Suivez les étapes ci-dessous pour mettre l'émetteur sous tension :

1. Assurez-vous que :
 - La batterie est complètement chargée et correctement installée.
 - Le récepteur est correctement installé et allumé.
2. Maintenez le bouton d'alimentation enfoncé jusqu'à ce que l'écran s'allume.
3. Connectez l'alimentation électrique au récepteur.

4.2 Liaison

Le réglage d'usine de la liaison entre l'émetteur et le récepteur est terminé avec succès. Si vous devez les relier à nouveau, veuillez suivre les étapes suivantes.

Remarques :

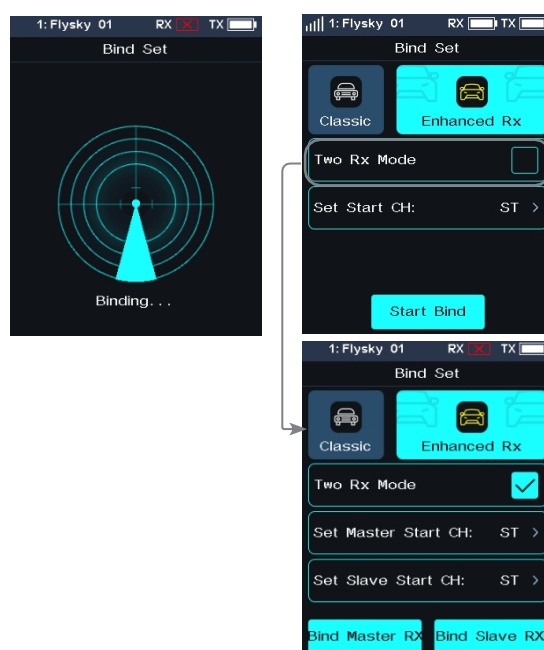
1. Les récepteurs équipés du protocole AFHDS 3 sont disponibles en édition classique et en édition améliorée. Modèles de l'édition classique : FGr4, FGr4S, FGr4P, FTr4, FTr10 et FTr16S (des menus contextuels seront disponibles). Modèles de l'édition améliorée : FGr4B, FGr8B, FGr12B, FTr8B, FTr12B, GMr et TMr.
2. Lorsque AFHDS 3 bidirectionnel est sélectionné comme norme RF : la LED du récepteur reste allumée si la liaison est établie, et l'émetteur quitte automatiquement l'interface de liaison. Lorsque AFHDS 3 unidirectionnel est sélectionné comme norme RF : la LED du récepteur clignote lentement si la liaison est établie. Quittez l'interface de liaison en cliquant sur « Quitter la liaison » côté émetteur.
3. L'utilisateur doit choisir entre les éditions classique et améliorée lors de la liaison.
4. Lorsqu'une communication bidirectionnelle stable est établie entre l'émetteur et le récepteur, l'émetteur reconnaît le récepteur comme un récepteur non FLYSKY, le système affiche un message et interrompt la communication.

Étapes de liaison :

1. Démarrez l'émetteur et entrez dans [RX Set]. Cliquez sur [Bind Set] et sélectionnez le récepteur classique ou amélioré. Cliquez sur [Start Bind] pour entrer en mode liaison ;
2. Faites passer le récepteur en mode liaison ;
3. Vérifiez que tout fonctionne comme prévu. Si ce n'est pas le cas, répétez les étapes ci-dessus.

Remarques :

1. Si le récepteur amélioré est sélectionné, vous pouvez choisir le [Mode deux récepteurs] dans cette interface. Le mode par défaut est le mode récepteur unique. Dans ce mode, il vous suffit de définir le canal de démarrage et de cliquer sur [Démarrer la liaison] pour passer en mode liaison. En mode double récepteur, vous devez d'abord cocher le mode double récepteur, définir le canal de démarrage



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

canaux des récepteurs primaire et secondaire respectivement, puis cliquez sur « Récepteur classique » et « Récepteur amélioré » pour entrer en mode liaison.

2. Le canal de démarrage par défaut du récepteur principal est « Direction », et celui du récepteur secondaire est automatiquement ajusté en fonction du nombre de canaux de l'émetteur. Par exemple, si l'émetteur dispose de 4 canaux, le canal de démarrage par défaut du récepteur secondaire est « Direction » ; lorsqu'il y a plus de 4 canaux, le canal de démarrage par défaut est CH5.
3. Les modèles de récepteurs diffèrent légèrement dans leur fonctionnement de liaison. Veuillez vous reporter au manuel du récepteur pour connaître les étapes spécifiques.

et récepteur.

4.3 Indicateur LED de l'émetteur

La couleur de la LED de l'émetteur peut être personnalisée, ou vous pouvez sélectionner l'une des cinq couleurs définies dans les options (rouge, vert, bleu, jaune ou blanc), et la luminosité de la LED peut être réglée. L'affichage LED peut également être désactivé ou réglé pour indiquer la puissance de la batterie de l'émetteur à l'aide de la fonction [Indicateur de batterie].

Pour modifier la couleur de la LED, consultez la section 8.8 LED de ce manuel d'utilisation.

4.4 Mise hors tension

Suivez les étapes ci-dessous pour éteindre le système :

1. Débranchez d'abord l'alimentation du récepteur.
2. Maintenez le bouton d'alimentation de l'émetteur enfoncé jusqu'à ce que l'écran s'éteigne.

peut entraîner des dommages ou des blessures graves.



5. Interface système

L'interface principale affiche principalement des informations relatives au modèle, telles que les informations sur la tension de l'émetteur, l'état des fonctions, etc.

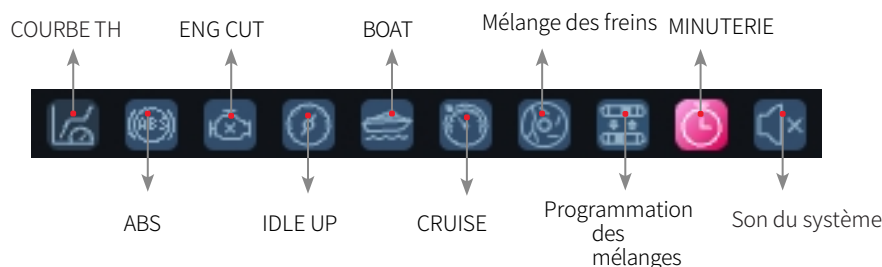
L'affichage de l'interface principale peut être personnalisé selon les besoins, y compris les états et les données de l'interface principale. Jusqu'à 8 états et données peuvent être affichés.

Interface principale : glissement vers la gauche : affichage des canaux ; glissement vers la droite : sécurité intégrée ; glissement vers le haut : minuterie ; glissement vers le bas : paramètres système. Si vous devez modifier les paramètres, cliquez sur [8.9 Raccourci vers l'interface principale].



Barre d'état des fonctions

La barre d'état des fonctions affiche l'état des différentes fonctions. Si la fonction s'affiche en couleur vive, elle est active ; si elle s'affiche en gris clair, elle est inactive.



Cela indique que la fonction est actuellement désactivée et que tous les réglages sont invalides.

Cela indique que la fonction est actuellement activée et que tous les réglages ont pris effet.



6. Paramètres de fonction

Cette section présente les fonctions détaillées et leur utilisation.

Remarques :

1. Le réglage d'usine par défaut de cet émetteur permet à l'utilisateur de configurer les fonctions sous CH1-CH4. Suivez les étapes pour configurer les fonctions spécifiques des autres canaux (reportez-vous à la section Définition des numéros de canal du chapitre 6.9 MODÈLE pour configurer 6 ou 8 canaux).
2. Certaines fonctions sont désactivées par défaut et vous devrez peut-être appuyer sur  et activer la fonction pour que le réglage prenne effet.
3. Les menus de fonction peuvent varier en fonction des protocoles du récepteur. Le menu du produit réel prévaut.

6.1 REV

La fonction REV (fonction inverse) est utilisée pour corriger la direction d'un servo ou d'un moteur par rapport aux commandes du système.

Configuration :

1. Appuyez sur la case à côté du nom du canal. Si le canal est en mode normal, la case affiche « NOR », s'il est inversé, elle affiche « REV ».
2. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.2 EPA

Les points d'extrémité correspondent aux limites de la plage de mouvement des canaux. Il existe deux points d'extrémité : un point d'extrémité bas et un point d'extrémité haut.

Configuration :

1. Appuyez sur la case du point final bas ou haut d'un canal ou déplacez la commande dans la direction que vous souhaitez limiter. Le point final sélectionné sera mis en surbrillance en vert.
2. Utilisez les boutons « + » et « - » pour modifier la position du point final (appuyez et maintenez enfoncé pour accélérer le réglage). La valeur maximale est de 120 % et la valeur minimale est de 0 %.
3. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.3 SUB TR

SUBTRIM peut être utilisé pour ajuster l'erreur de la structure en modifiant la position neutre du canal.

Par exemple, si les roues d'une voiture sont légèrement désalignées, même lorsque le volant de l'émetteur n'est pas touché, le subtrim peut être utilisé pour corriger l'alignement.

Configuration :

1. Appuyez sur la case à côté du nom du canal pour le sélectionner. Une fois sélectionné, la case sera mise en surbrillance.
2. Utilisez les boutons « + » et « - » pour modifier la position du subtrim.
3. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.4 ST DR/EXP

Cette fonction modifie la courbe de réponse du canal de direction.

Cette fonction est activée par défaut. Cliquez sur « » (Désactiver la courbe de réponse) pour la désactiver. L'icône devient alors « » (Courbe de réponse désactivée).

Cette fonction peut être activée ou désactivée à l'aide des commandes SW, et les taux et courbes correspondants peuvent être réglés à l'aide d'autres trims ou boutons. Veuillez vous reporter à la fonction [Assign] pour le réglage.

Il existe 2 paramètres principaux :

[Rate] : modifie les limites extérieures de la direction, la valeur par défaut et maximale est de 100 %.

[Exp] : modifie la courbe de direction, ce qui modifie la réponse du volant. Le réglage Exp. peut être positif ou négatif.

Configuration :

1. Appuyez sur [Taux] ou [EXP] (lorsqu'une option est sélectionnée, elle est mise en surbrillance).
2. Utilisez les boutons « + » et « - » pour augmenter ou diminuer le pourcentage selon vos besoins. La valeur augmente lorsque vous cliquez sur « + » et diminue lorsque vous cliquez sur « - ».
3. Pour désactiver la fonction, appuyez sur « ». L'icône devient « », indiquant que la fonction est désactivée.
4. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.5 TH DR/EXP

Cette fonction, similaire à la fonction ST DR/EXP, sert à contrôler le canal des gaz.

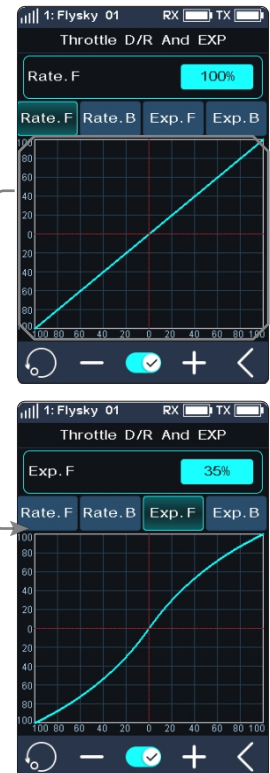
Cette fonction peut être activée ou désactivée à l'aide des touches SW, et les taux et courbes correspondants peuvent être réglés à l'aide d'autres trims ou boutons. Veuillez vous reporter à la fonction [Assign] pour le réglage.

[Rate.F] et [Rate.B] : utilisées pour régler la pente de la courbe d'accélération ou de freinage. Plus le taux est faible, plus la pente est faible. La plage maximale est de 100 %.

[Exp.F] et [Exp.B] : modifient la courbe d'accélération ou de freinage. Lorsque la valeur est réglée sur 0, la courbe devient une ligne. La plage de réglage est comprise entre -100 % et 100 %.

Configuration :

1. Appuyez sur [Rate.F], [Rate.B] ou [Exp.F],[Exp.B].
2. Utilisez les touches « + » et « - » pour augmenter ou diminuer le pourcentage selon vos besoins. La pente de la courbe augmente lorsque vous appuyez sur « + » et diminue lorsque vous appuyez sur « - ».
3. Répétez l'opération pour les autres paramètres si nécessaire.
4. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.6 ABS

A.B.S. signifie « système de freinage automatique ». Cette fonction sert à empêcher le blocage des roues, qui peut entraîner une perte de contrôle ou un dérapage. L'A.B.S. gère cela en régulant la pression exercée par les freins, ce qui se fait en pompant les freins plutôt qu'en appliquant une force constante.

Il existe six sous-menus pour le réglage de la fonction A.B.S. : [Brake Return] (Retour de frein), [Delay] (Délai), [Cycle Length] (Durée du cycle), [Trigger Point] (Point de déclenchement), [Duty Cycle] (Cycle de service) et [Steering Mix] (Mélange de direction).

Dans les sous-menus, les impulsions sont représentées sous forme d'onde carrée, les pics indiquant le freinage et les creux indiquant la réduction du freinage. À mesure que la valeur change, l'onde carrée change pour représenter les réglages actuels de la fonction.

Le point de déclenchement est représenté par une ligne blanche sur le graphique.

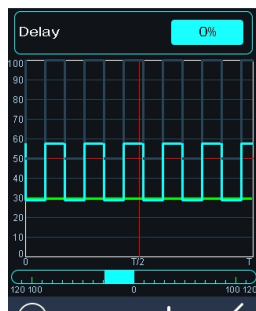
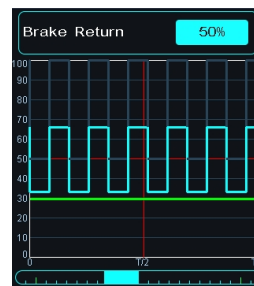
Sous le graphique se trouve une barre qui indique la position de freinage en temps réel. Lorsque cette fonction est activée et que le frein est actionné, la barre verte oscille en temps réel, indiquant que l'A.B.S. est en action.

Pour activer cette fonction, appuyez sur . L'icône passe à lorsqu'elle est active.



Retour de freinage

Contrôle la réduction du freinage à chaque impulsion. Peut être réglé sur n'importe quelle valeur comprise entre 0 % et 100 %. Par défaut, il est réglé sur 50 %. S'il est réglé sur 60 %, lorsque les freins sont activés, le système supprimera 60 % de la force de freinage à chaque impulsion.



Delay

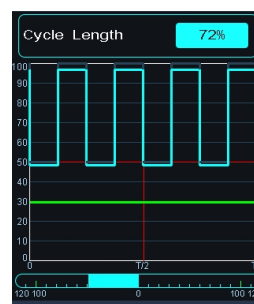
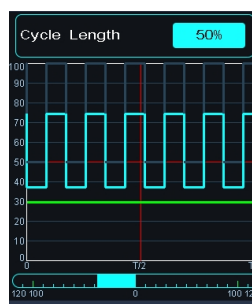
Détermine le temps nécessaire au système ABS pour entrer en action. Avec un réglage de 0 %, le système ABS entre en action dès que le frein est actionné. Plus la valeur est élevée, plus le temps nécessaire au fonctionnement du système ABS est long.

Lorsque le réglage est de 0 %, il n'y a aucun délai, ce qui signifie que les freins sont actionnés dès qu'ils sont déclenchés. Le réglage maximal de 100 % entraîne un délai de 2 secondes.

Durée du cycle

Augmente ou diminue le temps entre les impulsions. Plus la valeur est élevée, plus l'impulsion est longue.

Le réglage maximal de 100 % entraînera une durée de cycle de 0,5 seconde.



Point de déclenchement

Configure le point à partir duquel l'A.B.S. commence à fonctionner. Plus le pourcentage est élevé, plus le déclencheur doit être déplacé pour activer l'A.B.S.

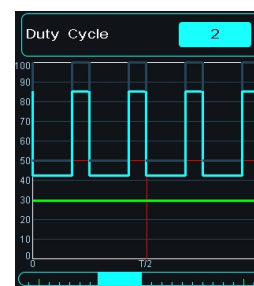
0 %-100 % représente la course complète du servomoteur de freinage.

Cycle de service

Modifie la durée de chaque impulsion et l'intervalle entre elles. La plage de réglage est comprise entre -4 et +4 cycles. Lorsque la valeur change, la durée des crêtes et des creux des ondes de freinage change indépendamment les unes des autres et n'est plus symétrique.

Réglage du rapport de freinage/desserrage

Lorsque la période est réglée sur « 0 », le rapport est de 1: 1 ; lorsque la période est réglée sur « 1 », le rapport est de 1: 2 ; lorsque la période est réglée sur « -1 », le rapport est de 2: 1.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Mélange de direction

L'A.B.S. peut être activé ou désactivé automatiquement pendant les virages lorsqu'il est combiné avec le volant.

Le pourcentage représente la position de déclenchement sur toute sa plage de mouvement. E représente l'intérieur, N représente l'extérieur ; si 50 % N est défini, la fonction ABS doit être désactivée lorsqu'elle se trouve dans les 50 % (10 % N-50 % N), et à l'extérieur des 50 % (50 % N-100 % N), la fonction ABS doit être activée ;

Si 50 % E est défini, la fonction ABS sera activée à moins de 50 % (10 % E-50 % E) et désactivée au-delà de 50 % (50 % E-100 % E).

Configuration :

1. Appuyez sur « » pour activer cette fonction.
2. Appuyez sur un paramètre pour le sélectionner.
3. Appuyez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur.
4. Répétez l'opération si nécessaire.
5. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.

6.7 MINUTERIE

Cette fonction permet de régler différents minuteurs afin de calculer, de manière générale, la durée totale de fonctionnement du modèle, le temps passé en compétition, la durée de fonctionnement de l'émetteur, etc.

La fonction peut être activée, désactivée ou comptée par cycle à l'aide des touches SW, et le minuteur peut être réinitialisé d'une simple pression. Veuillez vous reporter à la fonction [Assign].

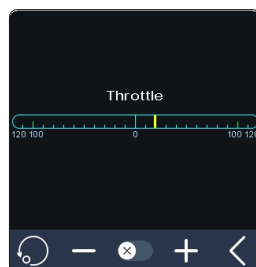
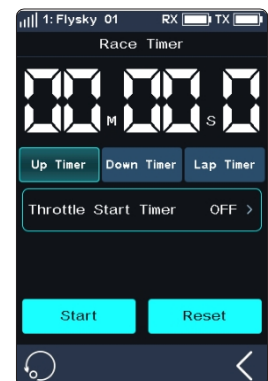
La fonction minuterie peut être activée selon trois modes :

Mode I :

1. Cliquez sur [Mode minuterie : minuterie ascendante]. Cliquez ensuite sur la fonction correspondante selon vos besoins. Cliquez sur pour revenir à l'interface précédente.
2. Cliquez sur [Start] pour démarrer le minuteur. Cliquez sur [Stop] pour arrêter le minuteur. Cliquez sur [Reset] pour réinitialiser la fonction de minuteur unique à sa valeur par défaut.

Mode II :

1. Cliquez sur [Throttle Start Timer] (Minuterie de démarrage de l'accélérateur). Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur de démarrage de l'accélérateur. Appuyez sur « + » ou « - » pendant quelques secondes pour augmenter la valeur de démarrage de l'accélérateur. Le niveau de modification de la valeur est 1, et la plage de niveaux est comprise entre -100 et 100. Les utilisateurs peuvent l'ajuster à leur guise.
2. Cliquez sur « » (Activer le démarrage de la vanne papillon) pour activer cette fonction. L'interface affiche « Throttle start timer open » (Minuterie de démarrage de la vanne papillon ouverte). Cela indique que l'activation a réussi.



3. Vérifiez que le réglage est normal, comme prévu. À savoir, lorsque l'accélérateur est réglé sur la valeur définie, le minuteur commence le comptage.

Mode III :

Le minuteur peut être activé ou désactivé rapidement grâce à la fonction d'attribution des touches.

Le système envoie un rappel lorsqu'il atteint une minute pile.

Le chronomètre de course dispose de 3 modes :

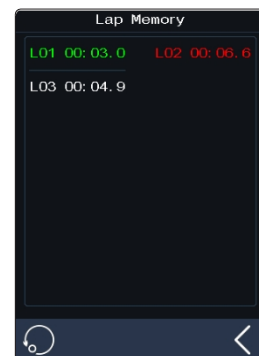
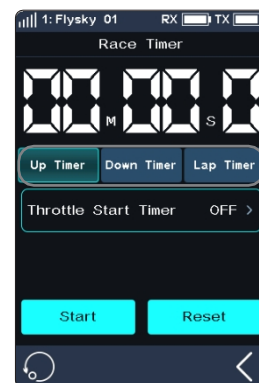
[Minuterie ascendante] : démarre le chronomètre à partir de zéro.

[Minuterie descendante puis ascendante] : compte à rebours à partir de l'heure définie, la durée minimale étant de 1 seconde. Le système envoie un rappel lorsqu'il atteint une minute pile. Lorsque le compte à rebours est inférieur à 1 minute, le système émet un message vocal à 30 secondes, 20 secondes et 15 secondes. Et lorsque le compte à rebours n'est plus que de 10 secondes, le système envoie un message vocal toutes les secondes. Lorsque le minuteur atteint 0, le système envoie un message vocal pour indiquer que le temps est écoulé et démarre le minuteur.

Cliquez sur [Minuterie descendante puis ascendante]. Cliquez ensuite sur l'interface d'affichage des minutes ou des secondes, puis sur « + » ou « - » pour modifier la durée. Appuyez sur « + » ou « - » et maintenez-le enfoncé pour accélérer le réglage. La durée maximale est de 99 minutes et 59 secondes.

[Chronomètre] : enregistre le temps de chaque tour individuel. Une fois activé, l'icône « On » devient l'icône « Lap » (tour). Chaque fois que vous appuyez sur l'icône « Lap », le dernier tour est enregistré dans la liste du chronomètre. Le nombre maximum de tours est de 99 et le temps minimum par tour doit être supérieur à 3 secondes.

[Mémoire des tours] : enregistre les résultats du chronomètre.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.8 ASSIGN

La fonction d'attribution des touches permet d'attribuer des touches ou des commutateurs à différentes fonctions pour une commutation ou un contrôle rapide. Si la couleur de base d'une commande est verte, cela indique que la commande a été attribuée.

Commandes SW

Les touches SW1L, SW1R, SW2 et SW3 permettent d'activer, de désactiver ou de commuter les canaux CH3 à CH8 et de nombreuses fonctions. La combinaison des touches SW2 et SW3 permet de régler les valeurs des canaux et des fonctions sélectionnés.

Remarque : le nombre de canaux à contrôler dépend de la [Définition du nombre de canaux].

[Fonction] : attribuez des fonctions à cette touche ou à ce bouton.

[Direction] : Permet de définir le sens de rotation (avant ou arrière) de ce bouton ou de cette molette.

[Mode] : lorsque « Trigger » est sélectionné, les données du canal changent une fois lorsque la touche est actionnée. Les données du canal reviennent à leur état initial lorsque la touche est relâchée. Lorsque « TURN » est sélectionné, les données du canal restent en vigueur au moment du déclenchement si le bouton rebondit.

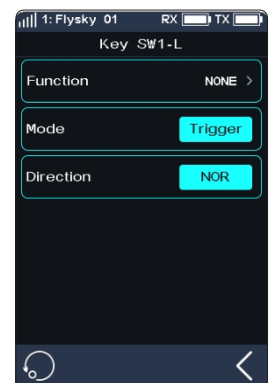
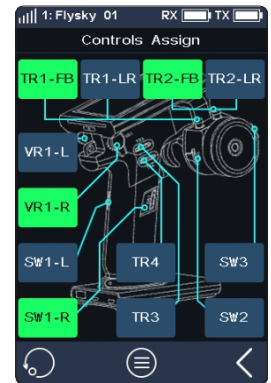
[Step] : Step, qui sert à régler la variation de valeur d'une seule opération. « 1 » signifie déplacer la touche une fois, le niveau de variation de valeur est 1, la plage de niveaux est 1-120, l'utilisateur peut le régler selon ses besoins.

Configuration :

1. Appuyez sur [SW1-L] ou sur l'une des autres icônes de bouton.
2. Appuyez sur [Function], puis sur la fonction ou le canal souhaité.
Si la fonction ou le canal a été attribué à une autre touche, le système affiche le message « La fonction est déjà attribuée à SW2. Êtes-vous sûr ? Attribué à SW1-L. » Cliquez sur [Oui] pour changer.
3. Cliquez sur l'option [Trigger] à droite de [Mode]. [TURN] s'affiche alors. Cela indique que les données du canal sont modifiées une fois pour chaque déclenchement de ce bouton et que les données sont conservées tant que le déclenchement est actif.
4. Cliquez sur l'option [NOR] à droite de [Direction]. [REV] s'affiche alors. Cela indique que le fonctionnement réel de ce bouton est inversé par rapport à la sortie.

Passage à C BTN (bouton combiné)

1. Cliquez sur [SW2] ou [SW3] pour accéder au sous-menu, puis cliquez sur [Button Type S BTN] pour passer à [C BTN].
[Button Type S BTN] : signifie que la touche ou le bouton peut contrôler l'activation, la désactivation ou la commutation d'une direction séparément.
[Button Type C BTN] : signifie que la touche ou le bouton peut régler les valeurs de la fonction ou du canal dans deux directions (vers le haut et vers le bas).
2. Cliquez sur [Type], passez de [Normal] à [2 POS] et [3 POS] selon vos besoins.
3. Appuyez sur [Fonction] lorsque le type est réglé sur Normal, appuyez sur la fonction souhaitée, puis cliquez sur [OK] pour revenir à l'interface précédente.
Une touche ou un commutateur peut être assigné à une fonction ou à un canal. Lorsque [Type] est réglé sur [2 POS] ou [3 POS], la fonction ne peut pas être assignée.
4. Cliquez sur l'option [NOR] à droite de [Direction] ; l'affichage [Reverse] indique que le fonctionnement réel de ce bouton est inversé par rapport à la sortie.
5. Cliquez sur [Step], puis utilisez « + » ou « - » pour modifier la valeur. Lorsque [Type] sélectionne [2 POS] ou [3 POS], la valeur du pas n'est pas réglable.

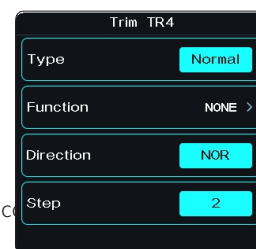


Commandes TR

Les six touches ou boutons (TR1-FB, TR1-LR, TR2-FB, TR2-LR, TR3 et TR4) ont la même fonction et peuvent être utilisés pour régler rapidement les valeurs de CH3 à CH8 et plusieurs fonctions, avec l'affectation de commutateurs à 2 ou 3 positions.

Remarque : le nombre de canaux contrôlés dépend de la [Définition du nombre de canaux].

La procédure de fonctionnement de cette fonction est fondamentalement la même que celle du réglage de la c



Commandes VR

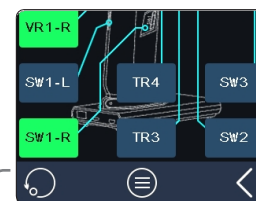
Les fonctions de VR1-L et VR1-R sont les mêmes que ci-dessus. Cependant, le pas n'est pas réglable.



Attribution des touches

Cliquez sur «» (Attribution des touches) pour accéder à la section [Keys Assign] (Attribution des touches). Dans cette liste, vous pouvez consulter des informations détaillées sur l'attribution des fonctions de toutes les touches et boutons.

Vous pouvez cliquer directement sur la fonction du bouton correspondant pour définir la fonction.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.9 NOM

Vous pouvez personnaliser le nom de la fonction en fonction du nom de la fonction du canal. Vous pouvez également choisir un nom chinois prédéfini.

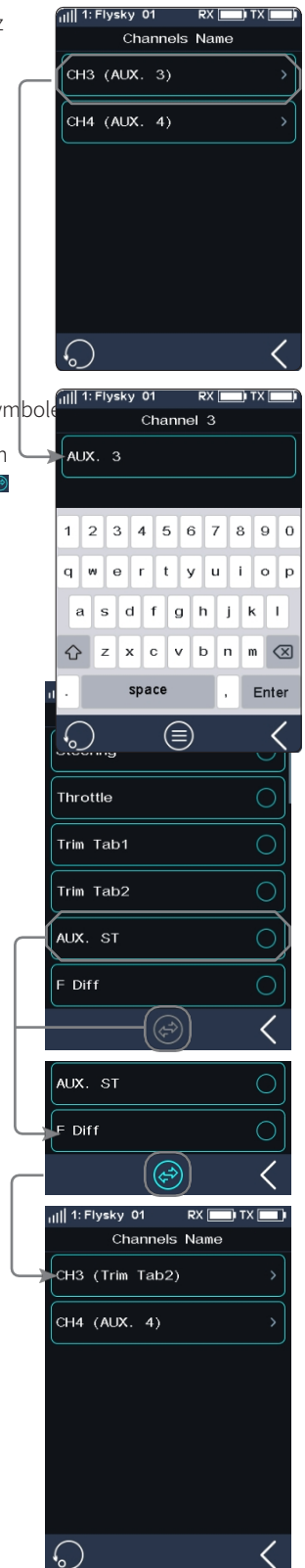
Nom de canal chinois prédéfini

Direction, Accélérateur, Trim Tab1, Trim Tab2, Aux.ST, F Diff, C Diff, R Diff, Shift, Boîte de vitesses, T Case, CutGear, Feux, H Beam, L Beam, F Light, T Light, Fumée, Sifflet, Cabestan, Ecas, Moteur.

Remarque : le nombre de canaux est soumis à la [Définition du nombre de canaux].

Configuration :

1. Cliquez sur [NAME] pour accéder à l'interface.
2. Cliquez sur le canal correspondant. Appuyez sur [Entrée] pour confirmer. Cliquez sur [↶] pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Un nom peut être défini à partir de n'importe quelle combinaison de lettres, de chiffres ou de symboles.
3. Si vous souhaitez sélectionner un nom chinois prédéfini, cliquez sur [☑]. Cliquez sur le nom correspondant selon vos besoins, puis cliquez sur [☑]. Une fois le nom enregistré, l'icône devient [☑]. Cliquez sur [↶] pour revenir à l'interface du niveau précédent.



6.10 MODÈLE

Les fonctions du modèle permettent de modifier, réinitialiser, renommer, copier ou personnaliser l'affichage et le tri du menu principal. Le Noble NB4+ peut stocker jusqu'à 25 modèles.

Sélectionner un modèle

Sélectionne un modèle.

Appuyez sur [Sélectionner un modèle], puis appuyez sur un modèle dans la liste. Cliquez ensuite sur « Oui » dans le menu contextuel.

Nom : FlySky 01

Pour nommer le modèle.

Après avoir cliqué, utilisez le clavier de l'interface pour saisir un nouveau nom. Une fois le réglage terminé, cliquez sur « Entrée » pour enregistrer le réglage. Cliquez sur « ⬅ » pour revenir en arrière.



Définition du numéro de canal

Cette fonction permet de sélectionner le nombre de canaux (2 à 8 canaux).

Remarque : lorsque l'utilisateur sélectionne 2 canaux (Rapide), il s'agit du mode de vitesse maximale.

Appuyez sur [Définition du nombre de canaux], puis appuyez sur le nombre de canaux souhaité, cliquez sur « Oui » dans le menu contextuel.

Si le nombre de canaux le plus élevé est commuté vers le nombre de canaux le plus faible, le système affiche le message « Le modèle va être réinitialisé et devra être reconnecté. Êtes-vous sûr ? ». Cliquez sur « Oui ». La commutation est réussie. Si le nombre de canaux le plus faible est commuté vers le nombre de canaux le plus élevé, le système affiche le message « Après la commutation, vous devrez reconnecter le modèle. Êtes-vous sûr ? ». Cliquez sur « Oui ». La commutation est réussie.

Configuration de la fréquence radio

Elle comprend la configuration du protocole RF et la mise à jour du module RF de l'émetteur et du récepteur.

RF Std. (RF Standard)

[AFHDS3 1 Way] : il se caractérise par une latence plus faible, permettant à un émetteur de se connecter à plusieurs récepteurs. Il est utilisé lorsque le modèle n'a pas besoin de données de retour.

[AFHDS3 2 Way] : grâce à la fonction de retour bidirectionnel, il peut renvoyer les données de retour des récepteurs et des capteurs et permettre à un émetteur de se connecter à un récepteur.

[Mini-Z(EVO)] : il est utilisé avec le récepteur Kyosho FHSS pour contrôler les voitures Kyosho miniZ EVO. Le nombre de canaux est fixe (deux canaux).

[Mini-Z(EVO2)] : il est compatible avec le récepteur Mini-Z RF3V2 pour contrôler les voitures Kyosho miniZ EVO. Le nombre de canaux est fixe (deux canaux : direction et accélérateur).

[Mini-Z(FHSS)] : il est utilisé avec un récepteur Kyosho FHSS pour contrôler les voitures Kyosho miniZ FHSS. Le nombre de canaux est fixe (quatre canaux).

La tête RF FS-RM005 prend en charge un émetteur Noble+. Elle est uniquement compatible avec les voitures Kyosho Mini-Z (FHSS).

Étapes de liaison lors de l'utilisation du module RF FS-RM005 :

1. Retirez l'alimentation mobile de la base de l'émetteur et insérez correctement la tête RF dans la base de l'émetteur (comme indiqué sur la figure de droite).
2. Cliquez sur [MODEL]. Sélectionnez le réglage RF Mini-Z (FHSS).
3. Insérez le module RF FS-RM005 et réinstallez l'alimentation électrique de la base de l'émetteur.
4. Connectez le cordon d'alimentation à l'émetteur. Appuyez sur la touche de liaison du récepteur tout en



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

branchant l'alimentation du récepteur. À ce moment, le voyant LED du récepteur clignote rapidement.

- Les modes de fonctionnement varient selon les récepteurs en fonction de leur état de liaison.
 - Lorsque Mini-Z(FHSS) n'est pas sélectionné, le module FS-RM005RF n'a pas de fonction de transmission RF et son alimentation est coupée.
5. Cliquez sur [RX SET]. Sélectionnez [Bind Set]. Une fois que le voyant LED du récepteur clignote lentement, l'émetteur quitte automatiquement l'état de liaison. Lorsque le voyant LED du récepteur est allumé en continu, cela indique que la liaison a réussi.
 6. Vérifiez si le servo fonctionne correctement. Si un réglage est à nouveau nécessaire, répétez les étapes ci-dessus.

Modifier le protocole RF

Cliquez sur [RF Std. (RF standard)] pour accéder au sous-menu. Cliquez sur le côté droit de la fonction correspondante. Sélectionnez « Oui » après l'apparition de la boîte de dialogue, puis cliquez sur «» pour revenir à l'interface du niveau précédent.

- Si vous passez à la norme RF, le modèle sera réinitialisé et un nouveau couplage sera nécessaire.

Mettre à jour RF

La fonction de mise à jour RF peut être utilisée pour mettre à jour le micrologiciel du module RF intégré. Une fois le micrologiciel de l'émetteur mis à jour, vous devez mettre à jour le RF lorsque le système indique que le RF échoue ou que la liaison du récepteur échoue.

Cliquez sur [Mettre à jour RF], puis sur « Oui » lorsque la fenêtre contextuelle s'affiche. Une barre de progression de la mise à jour apparaît. Patientez quelques secondes. La mise à jour est terminée. L'émetteur quitte automatiquement l'interface de mise à jour. Si l'émetteur ne peut pas passer en mode de mise à jour RF, cela signifie qu'il n'y a pas de module RF ou que celui-ci est défectueux.

Menu principal personnalisé

Vous pouvez personnaliser les fonctions de tri et de masquage du menu principal. Pour afficher le menu, cochez la case. Pour masquer le menu, décochez la case. Pour modifier l'ordre du menu, sélectionnez le menu à déplacer (mis en surbrillance), puis cliquez sur [Déplacer vers le haut] ou [Déplacer vers le bas] ci-dessous pour modifier l'ordre du menu.

Remarque : par défaut, la fonction « Mode débutant » est masquée. À l'exception de [Système] et [Modèle], toutes les autres fonctions peuvent être masquées.

Réinitialisation du modèle

Pour réinitialiser un modèle.

Appuyez sur [Réinitialisation du modèle], puis sélectionnez le modèle que vous souhaitez réinitialiser dans la liste. Le système vous demandera si vous êtes sûr, sélectionnez « Oui ».

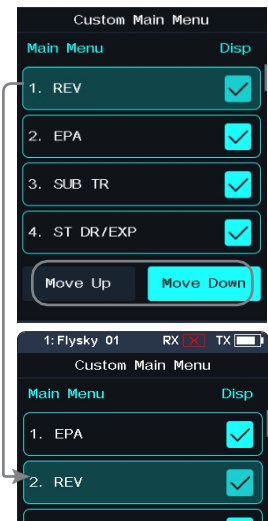
Copier le modèle

Pour dupliquer un modèle.

Appuyez sur [Copier le modèle], puis appuyez sur le modèle à copier dans la liste. Sélectionnez ensuite un emplacement cible dans la liste. Cela écrasera tout le contenu de cet emplacement. Le système vous demandera si vous êtes sûr de vouloir continuer. Sélectionnez « Oui ».

Importer ou exporter un modèle

Vous pouvez importer et exporter des modèles à l'aide de FlySky Assistant, qui peut être téléchargé sur le site officiel de FlySky, puis l'utiliser sur votre PC (pas besoin de revenir en arrière pour cliquer sur le menu de l'émetteur, vous pouvez l'utiliser directement) !



6.11 CAPTEUR

Cette fonction permet d'afficher les informations du capteur reçues par le récepteur sur l'émetteur.

Cette fonction affiche tous les capteurs connectés au récepteur, y compris le type de capteur, l'ID et la valeur en temps réel.

Elle est également accessible rapidement depuis l'écran d'accueil.

Cette fonction est disponible lorsque le récepteur est lié à l'émetteur à l'aide du protocole AFHDS 3.2 Way.



Afficher les capteurs

Cette liste affiche toutes les données des capteurs connectés à cet émetteur, y compris le type de capteur, l'ID, la valeur en temps réel, la polarité et les valeurs limites.

[Type] : pour afficher le type de capteur.

[ID] : pour afficher le numéro du capteur.

Par défaut, le numéro zéro dans la liste comprend la tension TX, la tension RX, le signal, le RSSI, le bruit et le SNR.

Le n° 1 correspond aux informations de retour du récepteur esclave (secondaire).

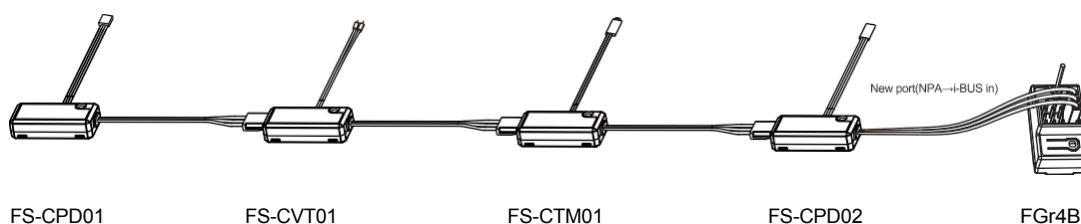
Le n° 2 correspond au premier capteur externe connecté au récepteur, et ainsi de suite. Il prend en charge jusqu'à 14 capteurs.

Les données de cette liste sont affichées en temps réel. Lorsque le récepteur est connecté à un capteur, cette liste est actualisée pour afficher les données du nouveau capteur. Lorsque le capteur est déconnecté, ses données ne sont plus affichées.

[Valeur] : Pour afficher les données renvoyées par un capteur.

Type	ID	Value
TX Voltage	0	3.98V
RX Voltage	0	5.11V
Signal Strength	0	100
RSSI	0	-19dBm
SNR	0	82dB
Noise	0	-101dBm
BVD Voltage	0	0.01V
Air Pressure	57	997.4hPa

Schéma de connexion des capteurs de la série i-BUS



Remar

ques :

1. Si vous utilisez les récepteurs AFHDS 3 version classique, vous devez sélectionner [RX Interface Protocol] dans le menu [RX SET], puis sélectionner [i-BUS], enregistrer et quitter, puis connecter le capteur au port i-BUS du récepteur. Toutes les autres étapes restent inchangées.
2. Si vous utilisez un récepteur de version améliorée, vous devez régler la nouvelle interface de port sur i-BUS in.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

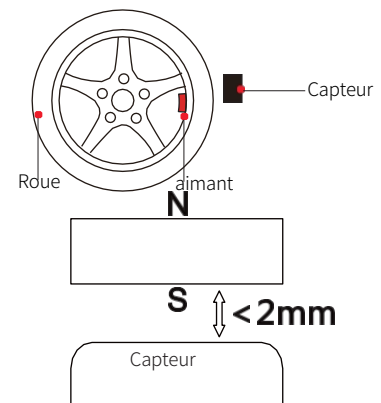
Capteur de vitesse (FS-CPD01, FS-CPD02)

Le capteur de vitesse est utilisé pour tester la vitesse du moteur.

- « Vitesse du moteur » indique que le capteur teste la vitesse du moteur ; « 0 tr/min » est la valeur mesurée.

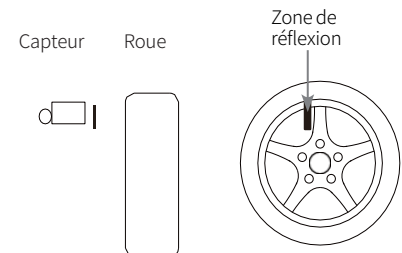
Capteur de vitesse à induction magnétique (FS-CPD01)

1. Connectez le capteur FS-CPD01 au récepteur ou à d'autres capteurs connectés au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
2. Placez le capteur à côté de l'aimant, qui est fixé à la position de la rotation axiale à tester (par exemple à l'intérieur du moyeu de roue du modèle réduit de voiture).
3. Placez le capteur à moins de 2 mm de l'aimant, le pôle sud ou nord de l'aimant étant parallèle au capteur.
4. Allumez l'émetteur et sélectionnez [Capteur] > [Afficher le capteur]. Tournez l'engrenage. Lorsque la colonne [Type] affiche « RPM » et que la valeur RPM (0 tr/min) dans la colonne [Valeur] change, cela indique que l'installation est réussie. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



Capteur de vitesse à induction lumineuse (FS-CPD02)

1. Connectez le FS-CPD02 à l'appareil concerné, en utilisant la même méthode de connexion que ci-dessus.
2. Fixez le capteur et l'autocollant réfléchissant à l'emplacement de la rotation axiale à tester. Veillez à ce que l'autocollant soit bien à plat et perpendiculaire à la sonde du capteur. Maintenez une distance modérée entre la sonde du capteur et l'autocollant.
3. Allumez l'émetteur et sélectionnez [Capteur] > [Afficher le capteur]. Tournez l'engrenage. Lorsque la colonne « Type » affiche « RPM » et que la valeur RPM (0 tr/min) dans la colonne « Valeur » change, cela indique que l'installation est réussie. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



Capteur de température (FS-CTM01)

Utilisé pour surveiller la température de divers composants. La température du composant peut être surveillée via l'émetteur. Des alarmes peuvent être définies.

1. Connectez le FS-CTM01 au récepteur ou à d'autres capteurs en utilisant la même méthode que pour les autres capteurs.
2. Utilisez un ruban adhésif double face spongieux pour coller la sonde de température sur la pièce que vous souhaitez surveiller (par exemple : moteur, batterie).
3. Allumez l'émetteur, entrez dans [Capteur] > [Afficher les capteurs] et tournez la molette. Si la colonne « Type » affiche « Température » et que la colonne « Valeur » affiche une température, l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.

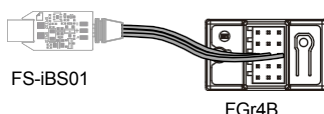


Capteur de tension (FS-CVT01)

Il est utilisé pour surveiller la tension de la batterie du modèle. La tension de la batterie peut être surveillée via l'émetteur. Des alarmes peuvent être réglées.

1. Connectez le FS-CPD02 en suivant les mêmes étapes que ci-dessus.
2. Insérez les broches des fils rouge et noir dans la prise de la batterie utilisée pour le test. Le fil rouge est l'anode d'alimentation et le fil noir est la cathode d'alimentation. Veillez à les connecter correctement.
3. Allumez l'émetteur, accédez au menu [Capteur] > [Afficher les capteurs] et tournez la molette. Si la colonne « Type » affiche « Tension externe » et que la colonne « Valeur » affiche une tension, l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.

i-Schéma de connexion du capteur série BUS2



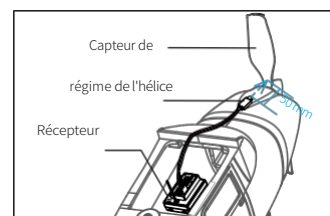
Remarques :

1. Les capteurs de la série i-BUS2 sont uniquement compatibles avec les récepteurs AFHDS 3 version améliorée. Prenez l'exemple du schéma de connexion du capteur FS-iBS01. La méthode de connexion des autres capteurs i-BUS2 est identique.
2. Le capteur de la série i-BUS2 doit être connecté au nouveau port du récepteur, et le protocole d'interface du nouveau port doit être réglé sur i-BUS2 via [RX SET]>[Receiver Interface Protocol].

i-Capteur optique BUS2 (FS-iBS01)

Il est utilisé pour surveiller la vitesse du modèle, telle que la vitesse du moteur. Des alarmes peuvent être définies.

- « Motor Speed » (vitesse du moteur) indique que le capteur teste la vitesse du moteur ; « 0 rpm » est la valeur de mesure de la vitesse.
1. Utilisez des autocollants 3M pour fixer le capteur à l'emplacement approprié du modèle, comme indiqué à droite sur la figure. Veillez à ce que l'élément de détection optique soit perpendiculaire à la surface réfléchissante du rotor du moteur. Il est important de noter que la surface de fixation doit être plane. Vous pouvez également utiliser un serre-câble pour le fixer au modèle. Dans ce cas, veillez à contrôler la force exercée.
 2. Connectez le capteur au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
 3. Allumez l'émetteur, entrez [SENSOR], puis sélectionnez le menu [Display Sensors]. Lorsque la colonne « Type » affiche RPM et la valeur RPM (0 rpm) dans la colonne « Value », cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.
 - La distance entre l'élément de détection optique et l'hélice ou le rotor ne doit pas dépasser 50 mm ou 30 mm (avec un écran lumineux).



Remarque : veuillez vous reporter au manuel FS-iBS01 pour plus de détails.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

i- Capteur d'altitude BUS2 (FS-iBA01)

Il est utilisé pour surveiller l'altitude du modèle. Des alarmes peuvent être réglées.

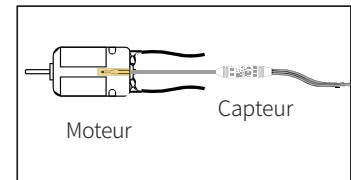
- « Pression atmosphérique » indique que le capteur surveille la pression atmosphérique ; « Hauteur » signifie la mesure de la hauteur, « Altitude » est la mesure de l'altitude.
1. Utilisez des autocollants 3M pour fixer le capteur d'altitude à l'emplacement approprié du modèle. Il convient de noter que la surface de fixation doit être plane. Vous pouvez également utiliser un serre-câble pour le fixer au modèle. Dans ce cas, vous devez contrôler la force exercée.
 2. Connectez le capteur au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
 3. Allumez l'émetteur, entrez dans [SENSOR] (Capteur), puis sélectionnez le menu [Display Sensors] (Afficher les capteurs). Lorsque la colonne « Type » affiche Air Pressure (Pression atmosphérique), Height (Hauteur) et Altitude (Altitude) et leurs valeurs dans la colonne « Value » (Valeur), cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.

Remarque : veuillez vous reporter au manuel FS-iBA01 pour plus de détails.

i- Capteur de température BUS2 (FS-iBT01)

Il est utilisé pour surveiller la température des composants. Des alarmes peuvent être définies.

1. Utilisez des autocollants 3M pour fixer le capteur de température à l'emplacement approprié du modèle. Il convient de noter que la surface de fixation doit être plane. Vous pouvez également utiliser un serre-câble pour le fixer au modèle. Dans ce cas, vous devez contrôler la force exercée.
2. Utilisez de la colle douce pour coller l'élément de détection de température sur les pièces à détecter, par exemple le moteur, l'ESC ou le moteur.
3. Connectez le capteur au récepteur en utilisant la même méthode que celle indiquée ci-dessus.
4. Allumez l'émetteur, entrez [SENSOR] , puis sélectionnez le menu [Display Sensors] (Afficher les capteurs). Lorsque la colonne « Type » affiche la température et la valeur dans la colonne « Value » (Valeur), cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.



Remarque : veuillez vous reporter au manuel FS-iBT01 pour plus de détails.

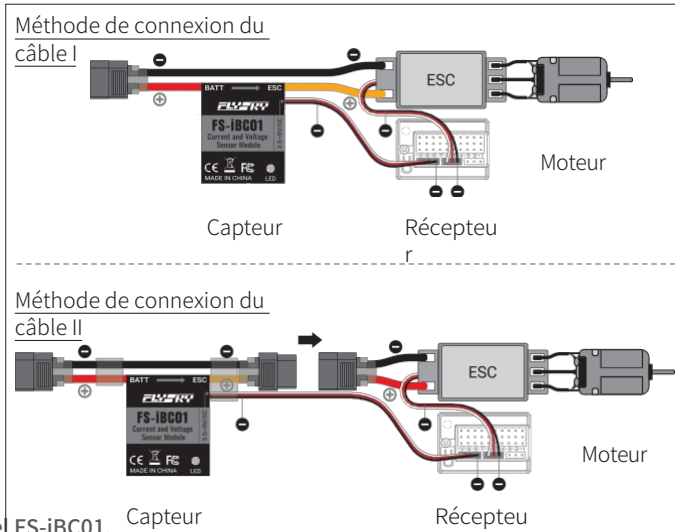


i- Capteur de courant et de tension BUS2 (FS-IBC01)

Il est utilisé pour surveiller en temps réel les informations telles que la tension, le courant et la capacité de consommation réelle de la batterie de l'ESC.

1. Utilisez des autocollants 3M pour fixer le capteur à un emplacement approprié du modèle. Il convient de noter que la surface de fixation doit être plane. Vous pouvez également utiliser un serre-câble pour le fixer au modèle. Dans ce cas, veuillez à contrôler la force exercée.
2. Terminez le raccordement des câbles conformément aux schémas de raccordement indiqués. Assurez-vous que les câbles sont correctement raccordés.
3. Allumez l'émetteur, entrez dans [SENSOR], puis sélectionnez le menu [Display Sensors]. Lorsque la colonne « Type » affiche Curr et Vol, Voltage, Current, etc., et les valeurs correspondantes de tension et de courant dans la colonne « Value », cela indique que l'installation a réussi. Sinon, répétez les étapes ci-dessus.

Remarque : pour plus d'informations, veuillez consulter le manuel FS-IBC01.



Avertissement

- Veuillez à consulter la section « Installation et connexion des câbles » du manuel d'utilisation du FS-IBC01 pour connaître le câblage correct. Dans le cas contraire, cela pourrait provoquer une explosion ou un incendie.

Choix du capteur

Cette fonction vous permet de sélectionner le capteur à afficher sur l'écran principal et les valeurs d'alarme haute et basse pour ce capteur.

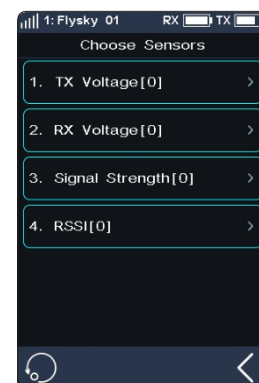
Cette fonction comporte quatre paramètres : [Tension de l'émetteur], [Tension du récepteur], [Puissance du signal] et [RSSI], qui permettent de définir les valeurs d'alarme haute et basse du capteur correspondant.

Par exemple, l'indication de la puissance du signal (RSSI). Elle fait référence à la distance entre l'émetteur et le modèle, déterminée par la puissance du signal reçu. Une faible puissance du signal indique que le signal reçu par le récepteur est plus faible. Cela peut entraîner une perte de signal du modèle. Une puissance du signal élevée indique que le signal reçu est trop fort, ce qui peut interférer avec les signaux du récepteur et entraîner une perte de contrôle du modèle. Par conséquent, les utilisateurs peuvent également choisir de régler l'alerte d'alarme forte.

Configuration :

[Tension TX] :

1. Entrez dans ce menu, puis appuyez sur « ⚙ » (Activer l'alarme) pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient « 🔔 » (Alarme faible).
2. Appuyez sur [Low Alarm] pour sélectionner. [Value] correspond à la valeur d'alarme d'état correspondante. Appuyez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur de déclenchement. Il en va de même pour [High Alarm] .
 - Par exemple, réglez la valeur d'alarme basse du capteur de vitesse sur 200 tr/min. Si la vitesse est inférieure à cette valeur, l'émetteur déclenche une alarme (mode alarme : son et vibration) et l'élément correspondant dans la zone d'affichage du capteur de l'interface principale clignote en rouge.



La tension RX, la puissance du signal et le RSSI peuvent tous être réglés en suivant les instructions ci-dessus.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Enregistrement des données

Remarque : avant d'utiliser cette fonction, notez que [Norme RF] doit être réglé sur [AFHDS3 2 voies].

Cette fonction permet d'afficher et de régler les informations d'enregistrement des données.

Pour régler le capteur à enregistrer. Cliquez pour accéder à l'interface de réglage.

Pour sélectionner le capteur à afficher après avoir cliqué ici, les données correspondantes s'afficheront dans la coordonnée supérieure.

de réinitialisation Cliquez sur toutes les données enregistrées. Vous pouvez également attribuer des commandes pour réinitialiser les données via [ASSIGN].

Icône pour effacer toutes les données enregistrées.



Pour afficher le numéro de page actuel du diagramme de coordonnées.

Le démarrage/l'arrêt/la réinitialisation de l'enregistrement des données peut être contrôlé par une commande attribuée via [ASSIGN]. Lorsqu'une commande est attribuée, cliquez sur la commande pour mettre en pause l'enregistrement des données et maintenez la commande enfoncée pendant 2 secondes pour réinitialiser l'enregistrement.

Lorsque la fonction est mise en pause, faites glisser l'écran vers la gauche ou vers la droite pour tourner la page et afficher les enregistrements associés.

Pour afficher les données du capteur sélectionné. L'axe horizontal représente le temps et l'axe vertical représente la valeur du capteur.

Pour désactiver ou activer la fonction.

Vous pouvez configurer le capteur à enregistrer via Data Record Set. [Record

Duration] : sélectionne la durée maximale d'un enregistrement de données.

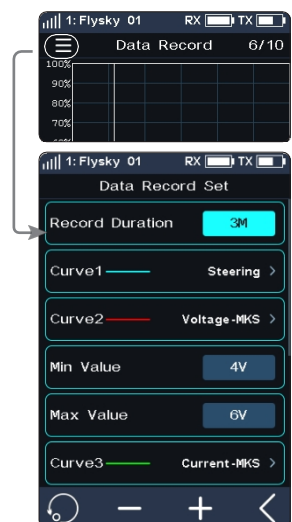
[Courbe 1~4] : sélectionne la fonction affichant la courbe (reportez-vous au tableau suivant pour connaître les fonctions pouvant être définies). Quatre courbes peuvent être définies.

[Valeur maximale] : définit la valeur maximale correspondant à la fonction. Si la fonction de la courbe est définie sur Non-canal, cet élément de fonction apparaît.

[Valeur minimale] : définit la valeur minimale correspondant à la fonction. Si la fonction de la courbe est définie sur Non-canal, cet élément de fonction apparaît.

Configuration :

1. Cliquez sur [Enregistrement de données], puis appuyez sur  pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient .
2. Cliquez sur  pour accéder au menu de configuration de l'enregistrement des données.
3. Cliquez sur la courbe pour entrer, puis sélectionnez la fonction appropriée selon vos besoins. Cliquez sur «  » (Modifier la valeur) pour revenir en arrière.
4. Cliquez sur [Valeur maximale], puis appuyez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur. Le réglage de [Valeur minimale] est identique.



Appareils pris en charge, valeurs par défaut et plages de réglage de l'enregistrement des données

Appareils	Type	Valeur par défaut		Éléments associés au paramètre		
		Valeur minimale	Valeur maximale	Plage de réglage	Incrément	Unité
Émetteur	Tension	3	5	0~10	1	V
Récepteur	Tension	4	6	0~10	1	V
	Tension BVD	5	10	0~100	1	V
Capteur de tension	Tension externe	5	10	0~100	1	V
Capteur de température	Température	0	80	-100~200	10	°C
Capteur d'altitude	Altitude	0	100	-1000~1000	10	m
Capteur RPM	Vitesse de rotation	0	5000	0~99900	100	tr/min
	Vitesse	0	60	0~300	10	km/h
GPS	Vitesse	0	60	0~300	10	km/h
	Altitude	0	100	-1000~1000	10	m
	Accélération	0	10	-20~20	1	m/s ²
Servomoteur MKS	Angle	-80	80	-100~100	10	°
	Vitesse angulaire	-200	200	-1000~1000	10	°/s
	Tension	4	6	0~10	1	V
	Courant	0	10	0~100	1	A
	Température	0	80	-100~200	10	°C
Servo PowerHD	Tension	4	6	0~20	1	V
	Température	0	80	-100~200	10	°C
	Cycle de service PWM	0	100	0~100	10	/
HW ESC	Tension	5	10	0~100	1	V
	Courant	0	10	0~1000	1	A
	Vitesse de rotation	0	5000	0~99900	100	tr/min
	Électricité consommée	0	5000	0~99900	10	mAh
	Température ESC	0	80	-100~200	10	°C
	Température du moteur	0	80	-100~200	10	°C
Capteur de courant et de tension	Tension	5	10	0~100	1	V
	Valeur maximale	5	10	0~100	1	V
	Valeur minimale	5	10	0~100	1	V
	Actuel	0	10	0~1000	1	A
	Courant max.	0	10	0~1000	1	A
	Courant moyen	0	10	0~1000	1	A
	Puissance	0	10	0~99900	10	W
	Capacité utilisée	0	5000	0~99900	10	mAh
Servo i-BUS2	Tension	4	6	0~20	1	V
	Actuel	0	80	-100~200	10	°C
	Cycle de service PWM	0	100	0~100	10	/



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Vitesse et distance

Cette fonction permet de détecter les tours de roue et la distance parcourue.

[Capteur de vitesse] : sélectionne le capteur cible. Si le capteur et le récepteur sont connectés, ils apparaissent automatiquement dans ce menu. Vous pouvez choisir entre deux vitesses ou [Aucune].

[Définir la longueur de rotation] : si un capteur de vitesse est installé sur la roue, vous devez définir la longueur de rotation. Cette longueur sera utilisée pour calculer la distance parcourue. Cliquez sur « + » ou « - » pour ajuster le rayon.

[Réinitialiser le compteur kilométrique 1] : le compteur kilométrique 1 sert à enregistrer la distance parcourue.

[Réinitialiser le compteur kilométrique 2] : le compteur kilométrique 2 sert à enregistrer la distance totale parcourue, c'est-à-dire la distance cumulée depuis chaque session.



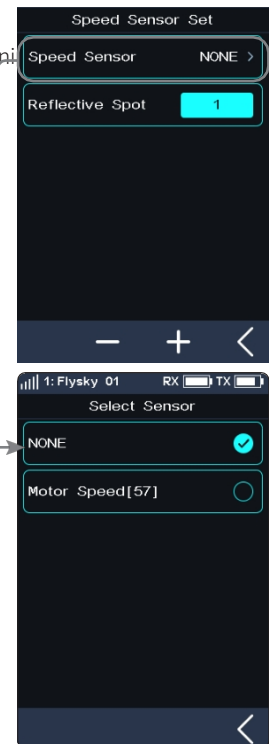
Jeu de capteurs de vitesse i-BUS2

Cette fonction permet de régler le nombre de points réfléchissants sur le capteur correspondant.

[Speed Sensor Set] : Sélectionnez le capteur.

Cliquez dessus pour entrer, puis sélectionnez le capteur. Cliquez sur « < » (Retour à l'écran précédent) pour revenir.

[Reflective Spot] : pour régler le nombre de points réfléchissants du capteur. Cette valeur correspond au nombre réel de points réfléchissants sur l'appareil. Cliquez sur « + » ou « - » pour ajuster le nombre.



Réglage de l'altitude zéro

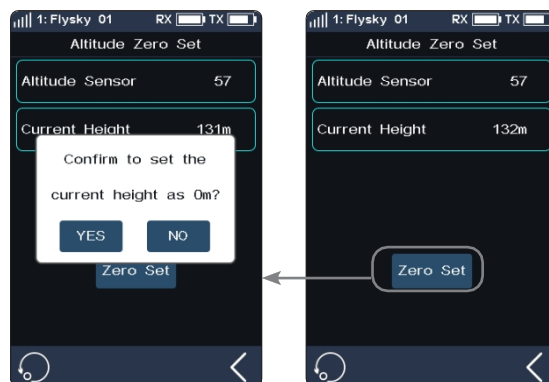
Cette fonction permet de régler l'altitude actuelle à 0 m.

[Capteur d'altitude] : pour afficher l'ID du capteur. Si plusieurs capteurs d'altitude sont connectés, il s'agit par défaut du capteur ayant l'ID le plus petit.

[Hauteur actuelle] : affiche les informations de hauteur en temps réel après avoir effectué le réglage du zéro. Sinon, il s'agit des informations d'altitude réelles.

Après avoir effectué le réglage du zéro, les informations d'altitude avant et après le réglage du zéro s'affichent dans [Liste des capteurs]. Il s'agit donc de l'altitude et de l'altitude réelle.

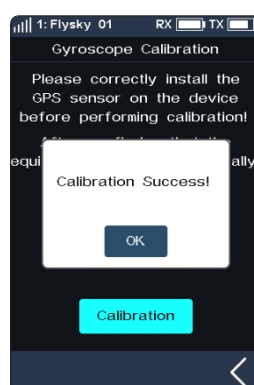
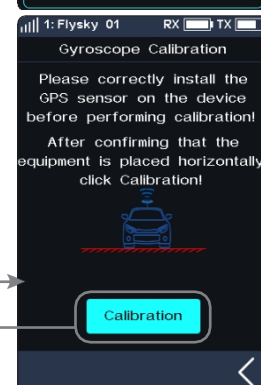
Cliquez sur «  » (Réinitialiser l'altitude) pour réinitialiser l'altitude actuelle à l'altitude réelle. Après avoir cliqué, sélectionnez « YES » (OUI) lorsque la boîte de dialogue apparaît.



Réglage GPS

Cette fonction s'applique au module GPS du protocole i-BUS2. Grâce à cette fonction, vous pouvez définir le fuseau horaire standard, effectuer l'étalonnage du niveau du gyroscope et afficher l'interface d'affichage des paramètres GPS pour obtenir les informations pertinentes.

[UTC Select] : définit l'UTC. Appuyez sur UTC select pour entrer, puis appuyez sur le fuseau horaire approprié. Cliquez ensuite sur  pour revenir.



[Gyroscope Calibration] : Calibre le gyroscope. Avant le calibrage, veuillez connecter correctement le capteur GPS à l'appareil et vous assurer que celui-ci est placé à l'horizontale. Appuyez sur Gyroscope Calibration pour entrer, puis cliquez sur Calibration. Le système effectuera le calibrage automatiquement. Lorsque le calibrage réussit ou échoue, le système affiche une fenêtre contextuelle indiquant la réussite ou l'échec du calibrage. Recalibrez-le en cas d'échec.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

[Affichage GPS] : pour afficher les informations renvoyées par le capteur GPS.

Pour afficher le nombre de satellites renvoyés par le GPS. Lorsque le nombre de satellites affichés est supérieur à 10, la précision du positionnement GPS est élevée, sinon il y a une erreur de positionnement.

Pour indiquer si le positionnement a réussi ou non. Si l'icône est bleue, cela signifie que le positionnement a réussi ; si l'icône est grise, cela signifie que le positionnement a échoué.

Pour afficher la latitude et la longitude en temps réel du modèle.

Icône de réinitialisation Réinitialiser la position du point de départ à la valeur par défaut.



Pour afficher la date et l'heure au format 24 heures.

Zone d'affichage des données du modèle

Pour afficher la latitude et la longitude en temps réel du point de départ.

L'angle azimutal indique l'orientation relative du modèle par rapport au point de départ.

La direction indiquée par l'icône verte représente la direction de déplacement en temps réel du modèle. Le point central indique la position de départ et le cercle extérieur indique l'orientation relative du modèle. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier l'angle de décalage, par incréments de 10°.



Définir la source des données de l'angle de lacet.

Lorsque cette option est cochée, les données proviennent de l'angle du gyroscope pour le calcul. Si elle n'est pas cochée, les données proviennent de la condition de mouvement réelle.

L'angle d'attitude affiche les informations d'attitude en temps réel du modèle par rapport à la position horizontale, y compris l'angle de tangage parallèle à la direction de la ligne de connexion entre l'avant et l'arrière du véhicule et l'angle de roulis perpendiculaire à cette ligne.

« + » indique une tangage vers le haut ou un roulis vers la droite ; « - » indique une tangage vers le bas ou un roulis vers la gauche.



Ensemble de capteurs Curr et Vol (ensemble de capteurs de courant et de tension)

Cette fonction est adaptée aux capteurs de courant et de tension du protocole i-BUS2, afin de réinitialiser les données des capteurs et les données maximales/minimales associées.

[Récupération des données à la mise sous tension] : permet de définir si les données enregistrées seront automatiquement effacées lors de la mise sous tension du capteur de courant et de tension. Les données enregistrées comprennent la tension maximale/minimale, le courant maximal, le courant moyen, la capacité de consommation de la batterie et la durée de fonctionnement.

Lorsque cette option est cochée, les données enregistrées seront automatiquement effacées, sinon elles ne le seront pas.

[Toutes les données] : efface toutes les données enregistrées. Les données enregistrées comprennent la tension maximale/minimale, le courant maximal, le courant moyen, la capacité de consommation de la batterie et la durée de fonctionnement.

Appuyez sur [Toutes les données], puis sélectionnez « OUI » lorsque la boîte de dialogue apparaît.

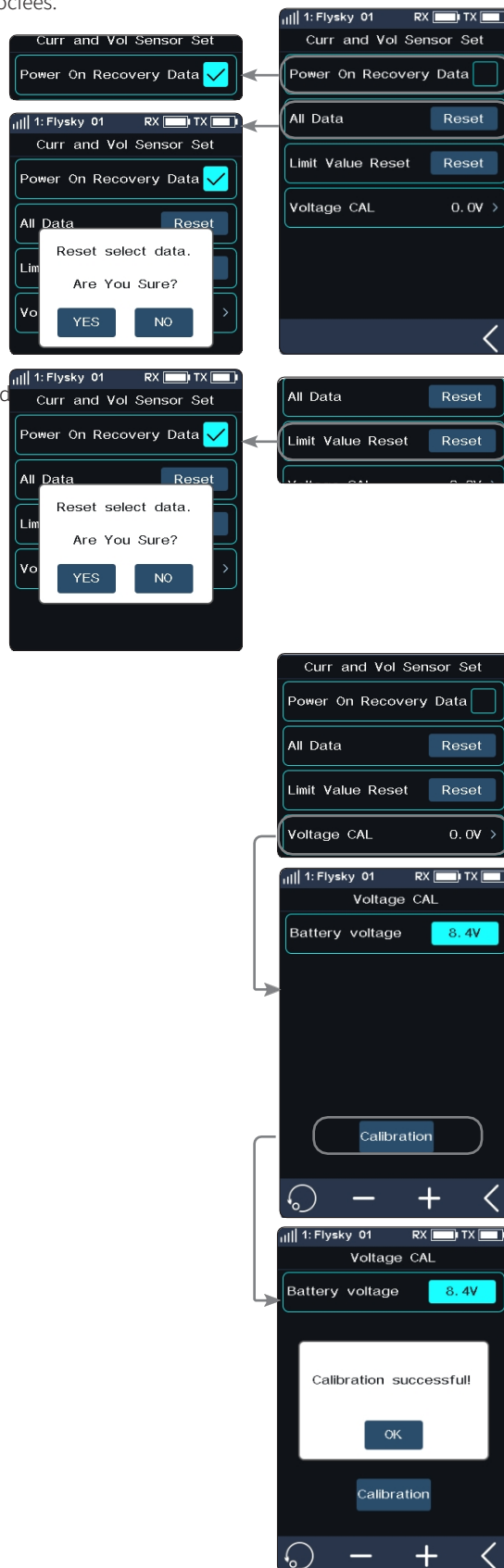
[Réinitialisation des valeurs limites] : réinitialise toutes les valeurs extrêmes, y compris la tension maximale/minimale et le courant maximal.

Appuyez sur [Réinitialisation des valeurs limites], puis sélectionnez « OUI » après l'affichage de la boîte de dialogue.

[Voltage CAL] : Calibre la tension de la batterie. Veillez à connecter correctement la ligne de détection du capteur à l'appareil à détecter avant de commencer le calibrage.

Configuration :

1. Appuyez sur [Voltage CAL] pour accéder à l'interface du niveau suivant ;
2. Appuyez sur [Calibration], le système indique que la calibration est réussie. Cliquez sur « OK » pour terminer la calibration.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.12 VITESSE CH

Cette fonction vous permet de régler la vitesse de direction, la vitesse d'avance, la vitesse de freinage et les vitesses de réponse de CH3 à CH8.

Remarque : le nombre de canaux contrôlés est soumis à la [Définition du nombre de canaux].

[Direction] : modifie la vitesse correspondante du servo lorsque le canal de direction émet à grande vitesse. Le délai minimum est de 0,00 s et le délai maximum est de 10,00 s. Le pas de réglage est de 0,01 s.

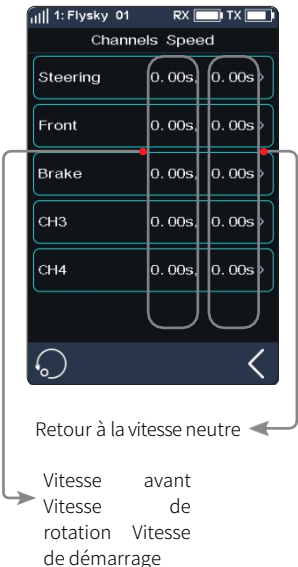
Cette fonction peut être utilisée pour le réglage lorsque le véhicule est conduit avec une direction rapide, ce qui peut entraîner une perte de contrôle du véhicule, ou lorsque la structure du véhicule ne peut pas supporter une vitesse de direction trop rapide.

[Avant] : Définit la vitesse de réponse du canal d'accélération.

Cette fonction peut être utilisée pour imiter les modèles dont la réponse en accélération et en décélération est lente (par exemple, les gros camions).

[Frein] : utilisé pour les modèles de véhicules.

Les paramètres [Vitesse de braquage], [Réinitialisation de la vitesse de braquage], [Vitesse d'accélération], [Réinitialisation de la vitesse d'accélération], [Vitesse de freinage] et [Réinitialisation de la vitesse de freinage] peuvent être réglés après avoir attribué les touches ou boutons VR et TR dans la fonction [ASSIGN]. Une fenêtre s'affiche lorsque vous réglez la valeur en temps réel à l'aide des touches.



Vitesse du canal - Direction

Configuration :

[Vitesse de rotation] : ralentit la vitesse de sortie du canal lorsque le volant passe de la position neutre à la course maximale.

[Vitesse de retour] : ralentit la vitesse de sortie du canal lorsque le volant revient à la position neutre.

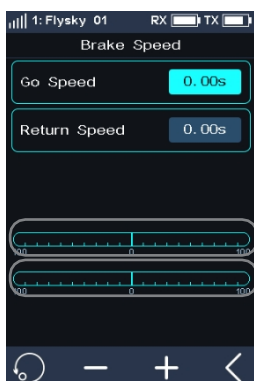
1. Cliquez sur [Vitesse de braquage] ou [Vitesse de retour]. Cet élément est mis en surbrillance lorsqu'il est sélectionné.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la durée de réponse selon vos besoins.
3. Vérifiez que les paramètres sont normaux, comme prévu.

Barre de progression 1 : affiche la vitesse de sortie du canal après le délai (comme indiqué à droite).

Barre de progression 2 : affiche la vitesse réelle avant que le délai ne prenne effet (comme indiqué à droite).



Freinage de la vitesse du canal



Cette fonction n'est applicable qu'en mode normal. Elle n'est pas affichée en mode navire.

[Go Speed] : définit la vitesse du frein d'accélérateur.

[Vitesse de retour] : définit la vitesse à laquelle le frein d'accélérateur revient en position neutre.

Configuration : veuillez vous reporter à [6.12 VITESSE DU CANAL]>[Vitesse du canal - Direction].

Barre de progression 1 : affiche la vitesse de sortie du canal après le délai (comme indiqué à gauche). Barre de progression 2 : affiche la vitesse réelle avant que le délai ne prenne effet (comme indiqué à gauche).

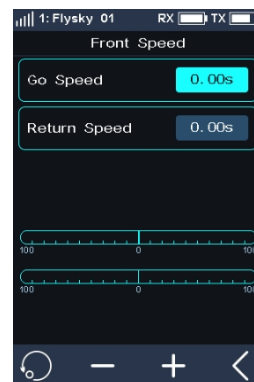


Vitesse du canal - Avant

Cette fonction permet de régler le délai de démarrage et de retour au point mort de l'accélérateur. [Vitesse de départ] : règle la vitesse d'accélération de l'accélérateur.

[Return Speed] : définit la vitesse à laquelle l'accélérateur revient en position neutre.

Configuration : veuillez vous reporter à [6.12 VITESSE DES CANAUX]>[Vitesse des canaux - Direction].



Vitesse du canal - CH3-CH8

Cette fonction permet de régler le temps de retard des canaux CH3 à CH8 en marche avant et en retour au point



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.13 MIXES

Cette fonction vous permet de régler 3 fonctions de mixage, à savoir [Mixage 4WS], [Mixage des freins] et [Mixage de programmation].

Mélange 4WS

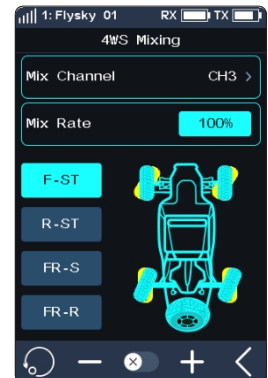
Permet de régler les roues qui contrôlent la direction du véhicule, à savoir les roues avant, arrière ou les quatre roues. Cette fonction s'applique aux chenilles dont les roues avant et arrière sont directrices.

Par défaut, cette fonction utilise la direction des roues avant.

[Mixing Rate] : définit le niveau de mixage entre le canal de direction et le canal mixé. La plage de réglage est comprise entre 0 et 100 %.

Configuration :

1. Cliquez sur [Ch3] à droite de [Mixing Channel]. Cliquez ensuite sur le canal correspondant selon vos besoins. Une fois sélectionné, le canal sera occupé. Cliquez sur «» pour revenir à l'interface précédente.
 - Chaque canal ne peut être assigné qu'à une seule fonction de mixage. Il n'est pas autorisé d'entrer en conflit avec un autre canal Func Assign. Lorsque le canal sélectionné est assigné à d'autres fonctions de mixage, le système affiche une fenêtre contextuelle de rappel.
2. Cliquez sur «» ou «» pour modifier le taux selon vos besoins.
3. Sélectionnez le type de direction selon vos besoins. Vous pouvez sélectionner [Steering Mix Mode] dans la fonction [Assign] et attribuer des commandes SW pour basculer entre quatre fonctions différentes. Vous pouvez également sélectionner [Steering Mix Rear], [Steering Mix Same] ou [Steering Mix Reverse] pour basculer rapidement entre cette fonction et [Steering Mix Front] à l'aide des commandes SW.
4. Cliquez sur «» (Activer la fonction) pour activer cette fonction. Une fois cette fonction activée, l'icône changera pour «» (Fonction désactivée).
5. Vérifiez que les réglages sont normaux et conformes à vos attentes.



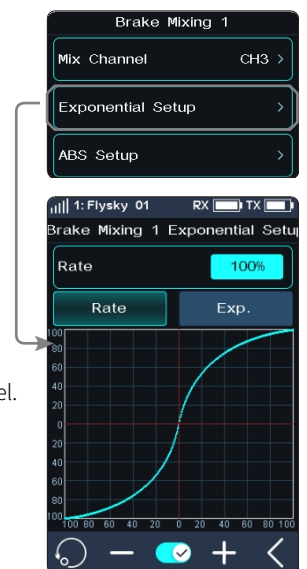
Mélange des freins

Cette fonction dispose de deux ensembles de commandes de mélange des freins, permettant d'utiliser plusieurs servos pour contrôler les freins ; par exemple, les modèles utilisant différents servos pour contrôler les freins avant et arrière.

Si votre modèle utilise plusieurs canaux pour contrôler les freins ensemble, vous pouvez utiliser cette fonction pour contrôler le canal des freins comme canal de mixage pour le canal des gaz.

Configuration :

1. Cliquez sur l'option [Brake Mixing 1: Off] pour accéder au sous-menu.
2. Cliquez sur [CH3] à droite de [Mix Channel]. Cliquez ensuite sur le canal correspondant selon vos besoins. Ce canal sera occupé après la sélection. Cliquez sur «» pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Chaque canal ne peut être assigné qu'à une seule fonction de mixage. Il n'est pas autorisé d'entrer en conflit avec un autre canal Func Assign. Lorsque le canal sélectionné est attribué à d'autres fonctions de mixage, le système affiche une fenêtre contextuelle de rappel.
3. Effectuez les réglages en suivant les étapes de configuration des fonctions [EXP] et [ABS].
4. Utilisez la fonction d'affichage du servo. Vérifiez que les réglages sont normaux et conformes à vos attentes. Vous pouvez sélectionner le menu correspondant au mixage des freins dans [ASSIGN] et attribuer une touche VR, TR ou un bouton pour le réglage. Une fenêtre contextuelle apparaîtra pour afficher la valeur en temps réel pendant le réglage à l'aide de la touche. Sélectionnez [Brake 1 EXPs], [Brake 1 A.B.S.] ou [Brake 2 EXP], [Brake 2 A.B.S.] pour attribuer des commandes SW permettant d'activer/désactiver rapidement deux ensembles de fonctions de mixage des freins.



微信公众号



Bilibili



Website



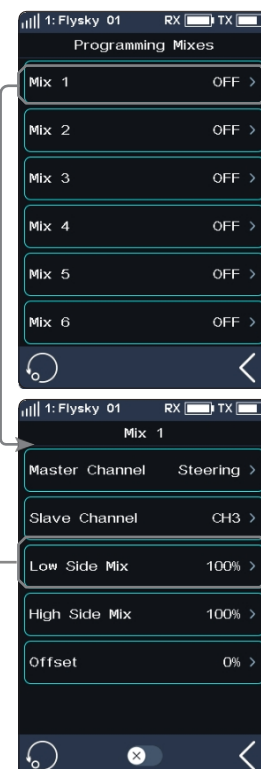
Facebook

Programmation des mixages

La fonction Mixing peut être utilisée pour définir la relation de contrôle du mixage entre les canaux, contenant un total de 8 groupes de relations de mixage.

Configuration :

1. Cliquez sur [Mix 1] ou sur d'autres options de mixage selon vos besoins pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur «  » (Activer le canal principal) pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient «  » (Canal principal).
3. Cliquez sur [Canal maître], sélectionnez un canal principal dans la liste. Le canal principal aura une incidence sur le canal esclave.
4. Cliquez sur [Canal esclave] et sélectionnez un canal esclave dans la liste.
5. Sélectionnez [Low Side Mix] ou [High Side Mix] selon vos besoins. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage afin d'ajuster la quantité de mixage des basses ou des aigus. Cliquez sur «  » pour revenir au menu une fois le réglage terminé.
6. Cliquez sur [Offset]. Cliquez ensuite sur « + » ou « - » pour modifier le décalage associé au canal maître et au canal esclave.
7. Répétez les opérations ci-dessus pour régler les autres commandes de mixage.



Attribuez les touches ou boutons VR et TR dans la fonction [Assign] pour régler 8 groupes de commandes de mixage programmées des taux [Low Side Mixing], [High Side Mixing] et [Offset]. Une fenêtre contextuelle apparaîtra dans le réglage en appuyant sur la touche, indiquant la valeur réelle du temps.

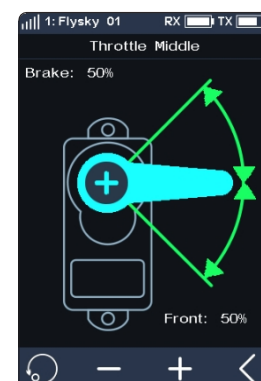
. De plus, il est possible d'activer ou de désactiver rapidement les fonctions Mix 1 à Mix 8 à l'aide de la touche SW.

6.14 TH MID

La fonction TH MID (throttle middle) permet de régler la position neutre de l'accélérateur et du frein afin de corriger le problème de course inégale de l'accélérateur et du frein sur certains modèles. Si la position neutre n'est pas réglée correctement, le modèle peut démarrer et accélérer directement après la mise sous tension.

Configuration :

1. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
2. Vérifiez que les paramètres sont normaux, comme prévu.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.15 TH NEUTRE

Cette fonction permet de définir une « zone morte » pour la commande des gaz, dans laquelle la manette des gaz émet toujours la valeur neutre et le canal des gaz ne change pas lorsque vous actionnez la gâchette.

[Avant] : lorsqu'il dépasse la zone morte, le canal d'accélérateur émet directement cette valeur pour accélérer vers l'avant.

[Zone morte] : plage de la zone morte. Par défaut, la valeur est de 0 %.

[Arrière] : lorsqu'elle dépasse la zone morte, le canal d'accélération freine ou transmet directement cette valeur pour accélérer vers l'avant.

Configuration :

1. Appuyez sur [Avant], [Zone morte] ou [Arrière]. Cet élément est mis en surbrillance lorsqu'il est sélectionné.
2. Utilisez « + » et « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
3. Répétez l'opération avec les autres paramètres si nécessaire.
4. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.16 COURBE TH

La fonction de courbe d'accélération permet de régler la vitesse de réponse de l'accélérateur à différentes positions. Par défaut, elle est désactivée et la courbe d'accélération est linéaire.

Configuration :

1. Attribuez un commutateur à la courbe d'accélération dans la fonction [ASSIGN] ;
2. Appuyez sur « [icône] » pour activer la fonction. L'icône deviendra « [icône] » lorsqu'elle sera activée.
3. Appuyez sur un point. Une fois sélectionnée, l'option sera mise en surbrillance.
4. Utilisez « + » et « - » pour augmenter ou diminuer la position des points selon vos besoins.
5. Répétez l'opération pour les autres points si nécessaire.
6. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.17 IDLE UP

La fonction « Throttle Idle Up » (accélération au ralenti) est utilisée pour les modèles équipés d'un moteur à essence susceptible de caler.

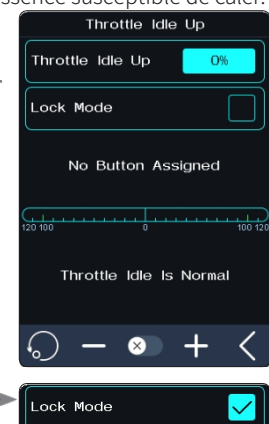
Si l'accélérateur est laissé à 0, la fonction Idle Up veille à ce que le moteur ait toujours un peu d'accélération afin d'éviter qu'il ne cale.

Cette fonction doit être attribuée à une commande pour être activée.

Cette fonction se réinitialise après l'arrêt. Vous devez la redémarrer après avoir remis le moteur en marche.

Configuration :

1. Attribuez un commutateur à la fonction idle up dans la fonction [ASSIGN].
2. Cliquez sur « [icône] » (Activer la fonction) pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône passe à « [icône] » (Fonction désactivée).
3. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
4. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.18 ENG CUT

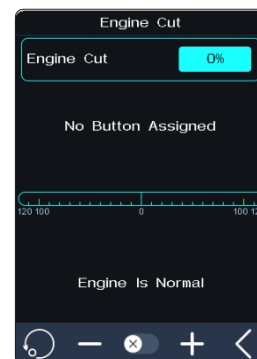
Lorsque la fonction Engine Cut est déclenchée via un bouton, elle règle le canal d'accélération sur une position prédéfinie.

Cette fonction doit être attribuée à un interrupteur/bouton pour être activée.

Cette fonction se réinitialise après l'arrêt. Vous devez la redémarrer après avoir remis l'appareil sous tension.

Configuration :

1. Attribuez un interrupteur à la fonction [ASSIGN] pour couper le moteur.
2. Cliquez sur «  » (Activer la fonction) pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône change pour «  » (Fonction désactivée).
3. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.
4. Testez pour vous assurer que tout fonctionne comme prévu.



6.19 CRUISE

Lorsque la fonction de régulateur de vitesse est activée, le canal d'accélération reste à la valeur de sortie du canal lorsque la fonction est activée. Lorsque le véhicule roule à la vitesse souhaitée, la fonction de régulateur de vitesse peut être activée. Le véhicule peut continuer à rouler à la même vitesse après son activation, mais il est également possible d'augmenter manuellement la vitesse.

[Accélération manuelle] : lorsque cette fonction est activée, le fait d'appuyer sur la gâchette permet d'augmenter la puissance du moteur en mode régulateur de vitesse et le véhicule accélère. Lorsque la gâchette est relâchée, le véhicule peut continuer à rouler à la vitesse précédente.

L'interface de la fonction affiche en temps réel le pourcentage de la valeur de sortie du canal d'accélération.

Appuyez sur la gâchette ou basculez la commande assignée pour quitter l'état de régulateur de vitesse.

Configuration :

1. Attribuez un commutateur pour activer ou désactiver la fonction via la fonction ASSIGN. Lorsque cette fonction est activée, l'icône change pour «  ».

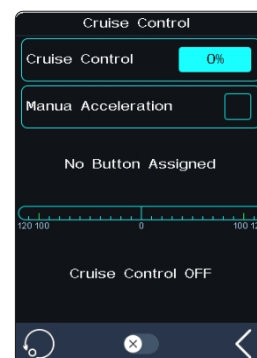
 - Attribuez des commandes SW pour activer/désactiver rapidement la fonction de régulateur de vitesse. Une fenêtre contextuelle apparaîtra, indiquant l'état actuel.

2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.

 - Attribuez des commandes TR pour régler la valeur de la vitesse de croisière fixe. Une fenêtre contextuelle apparaîtra dans le réglage en appuyant sur la touche, indiquant la valeur en temps réel. Et lorsque SW2 et SW3 sont en état de combinaison de touches, ils peuvent également être attribués pour régler la valeur de la vitesse de croisière.
 - Le pourcentage ne peut pas être ajusté lorsque la fonction de régulateur de vitesse n'est pas activée.

3. Cliquez sur [Accélération manuelle], augmentez l'accélération selon vos besoins.

 - La capacité de l'accélérateur peut être augmentée à l'aide de la gâchette. Une fois la gâchette relâchée, l'accélérateur revient à la valeur définie.



微信公众号



Bilibili



Website

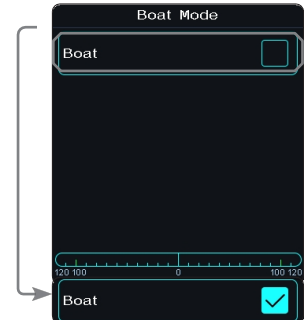


Facebook

6.20 BATEAU

Cette fonction n'est utilisée que lorsque vous utilisez un bateau modèle. Lorsque cette fonction est active, le canal d'accélération est réglé sur sa position la plus basse et la fonctionnalité de freinage est désactivée.

Pour activer cette fonction, sélectionnez [Bateau] pour passer en mode bateau. Une fois la commutation effectuée, [Mode normal] devient [Mode bateau]. La case à cocher est sélectionnée.



6.21 AFFICHAGE

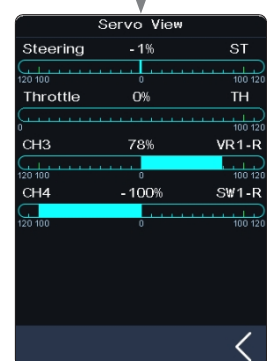
Cette fonction affiche la sortie du canal du modèle et peut être utilisée pour tester la sortie et la plage du servo.

Appuyez sur la touche d' [Afficher les données] pour démarrer le mode de test des servos, qui déplacera lentement tous les canaux sur toute leur plage de mouvement. Appuyez sur la touche d' [Désactiver le mode de test des servos] pour désactiver le mode de test des servos.



est activée.

Cliquez sur [Afficher les données] (Afficher les données) pour accéder à l'interface d'affichage des canaux. Dans cette liste, vous pouvez voir la barre de progression des données de tous les canaux et le pourcentage des données des canaux.



6.22 DÉBUTANT

Le mode débutant convient aux joueurs débutants afin d'améliorer la sécurité des opérations en limitant la puissance du servo d'accélération.

Cette fonction est masquée par défaut. Vous devez l'activer manuellement.

Configuration :

1. Accédez au menu [Custom Main Menu] (Menu principal personnalisé) sous la barre de menu [MODEL] (MODÈLE) et cochez la case [Beginner] (Débutant). Une fois sélectionnée, cette fonction s'affiche dans l'interface du menu.
2. Recherchez la fonction dans le menu et cliquez sur «  » (Activer/Désactiver) pour l'activer. Lorsque cette fonction est activée, l'icône change pour «  » (Débutant désactivé).

Attribuez des commandes SW pour activer/désactiver la fonction débutant.



6.23 SVC

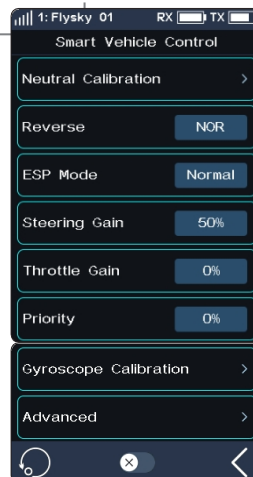
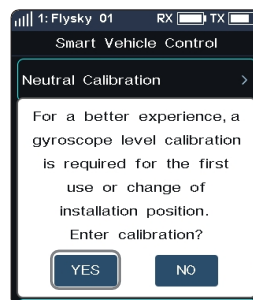
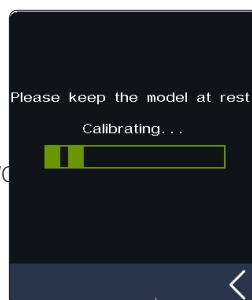
Les récepteurs configurés avec cette fonction sont INr4-GYB (gyroscope intégré) et GMr (avec interface gyroscopique).

Une fois que l'émetteur s'est connecté au récepteur en mode AFHDS3 2 Way, appuyez sur SVC pour accéder à la fonction, puis suivez les instructions pour calibrer le niveau du gyroscope. Il est recommandé à l'utilisateur de suivre les instructions affichées à l'écran pour calibrer le gyroscope lors de la première utilisation.

Attribuez des commandes SW pour activer/désactiver rapidement la fonction SVC.

Attribuez les commandes VR/TR pour régler rapidement le gain de direction, le gain d'accélération, la priorité et les fonctions avancées telles que le gain de roue ST, le point d'amortissement, l'amortissement et le filtre.

Attribuez des touches SW pour passer rapidement d'un type de véhicule modèle à un autre.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Calibrage neutre

Utilisé pour que le gyroscope calibre la direction et l'accélérateur au point mort afin d'obtenir les meilleures conditions de conduite lorsque le véhicule roule normalement.

Avant d'activer la fonction SVC, vous devez régler le volume du servo de direction, le trim neutre et le neutre de l'accélérateur du véhicule afin d'obtenir les meilleures conditions de conduite possibles. Une fois ces réglages effectués, lancez la fonction [Smart Vehicle Control] pour calibrer le neutre. Chaque fois que vous modifiez le trim ou la courbe d'accélération, vous devez calibrer la position neutre. L'accélérateur de direction doit être placé en position neutre et immobile pendant le processus de calibrage.

Marche arrière

Vous pouvez définir la direction lorsque le gyroscope se mélange avec le canal de direction.

Mode ESP

Utilisé pour la stabilité assistée du modèle. Deux modes sont disponibles : normal/verrouillé.

[Normal] : lorsque le véhicule dévie ou tourne, le gyroscope fournit une compensation opposée pour contrôler le servo afin de le maintenir stable ou d'empêcher la dérive en fonction de la vitesse angulaire générée.

[Verrouillé] : si le volant est centré, le gyroscope contrôlera le servo dans la direction opposée en fonction de l'angle de lacet lorsque le véhicule dévie, afin de le ramener dans la direction prévue (si le volant n'est pas centré en mode « Verrouillé », cela équivaudra au mode « Normal »).

Gain de direction

Utilisé pour modifier la sensibilité du canal de direction mixte.

Gain d'accélération

Permet de modifier la sensibilité du canal de mélange de l'accélérateur.

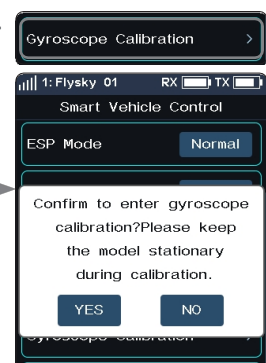
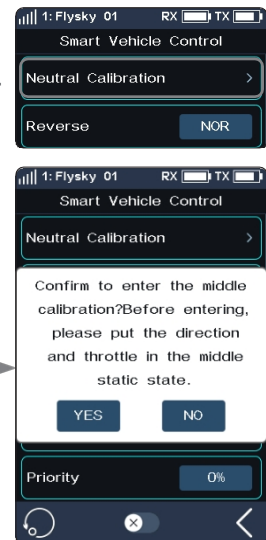
Priorité

Permet de régler le rapport de contrôle entre la commande du volant et le gyroscope dans la direction, c'est-à-dire le rayon de braquage. Lors d'un virage à l'aide du volant, l'angle de braquage sera réduit en raison de l'influence du mélange gyroscopique. Lorsque la valeur est de 0 %, le contrôle du mélange est le plus fort, c'est-à-dire que le rayon de braquage est le plus grand. Lorsque la valeur est de 100 %, le contrôle du mélange est de 0, c'est-à-dire que le rayon de braquage est le plus petit.

Calibrage du gyroscope

Utilisé pour la première fois pour activer le gyroscope via la liaison ou le calibrage du gyroscope requis après le remplacement. Le modèle reste stable et immobile. Cliquez sur calibrage. Le récepteur clignote deux fois et se désactive automatiquement. Cela indique que le calibrage a réussi.

(Les paramètres ci-dessus sont les paramètres réglables lorsque l'émetteur est adapté au récepteur GMR et au gyroscope FS-GY01, et ils sont également réglables lorsqu'il est adapté au récepteur INr4-GYB.)



Avancé

Pour adapter le récepteur INr4-GYB compatible avec les modèles réduits de voitures de course, etc. Vous pouvez définir le type de modèle réduit de voiture et personnaliser les paramètres [ST Wheel Gain], [Damper Point], [Damper] et [Filter].

[ST Wheel Gain] : réglage du taux d'intervention de la direction sur le contrôle du gyroscope. Plus la valeur est élevée, plus la direction est sensible.

[Damper Point] : ajuste le servo au point d'amortissement devant la position angulaire cible. Dans l'intervalle d'amortissement, la vitesse d'oscillation du servo sera ralentie. Plus la valeur est élevée, plus l'intervalle pendant lequel la vitesse du servo est ralentie est important.

[Amortisseur] : ralentit la vitesse du servo au point d'amortissement et ajuste l'effet d'amortissement au point d'amortissement. Plus la valeur est élevée, plus le servo ralentit au point d'amortissement. Par conséquent, le servo met plus de temps à atteindre l'angle cible. Ce paramètre doit être réglé en même temps que le [Point d'amortissement] pour obtenir le meilleur résultat.

[Filtre] : utilisé pour supprimer les fluctuations. Plus la valeur est élevée, plus la suppression des fluctuations est forte.

Configuration :

- Appuyez sur «  » pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône change pour «  ».

 - Si le gyroscope n'est pas connecté, cette fonction ne peut pas être activée et le système affiche le message « Le récepteur actuel n'est pas correctement connecté au gyroscope ».

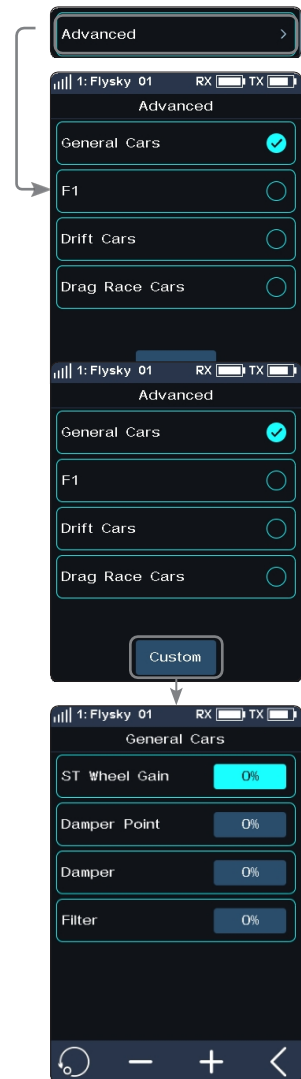
- Cliquez sur [Calibrage neutre]. Une fenêtre contextuelle apparaîtra : « Êtes-vous sûr de vouloir entrer dans le calibrage neutre ? Placez la direction et l'accélérateur en position neutre avant d'entrer ». Cliquez sur « Oui ». L'émetteur entre en mode calibrage. Le système indique que le calibrage a été effectué avec succès par un signal sonore.
- Si vous souhaitez inverser le sens d'action, veuillez cliquer sur [Inverser]. Si la fonction est réglée sur « Inverser », le message « Inverser » s'affichera.

 - La méthode de remplacement de l'EPS est la même que ci-dessus.

- Sous cette fonction, vous pouvez également définir les pourcentages de [Gain de direction], [Gain d'accélération] et [Priorité]. La plage de pourcentages réglables est comprise entre 0 % et 100 %. Après avoir sélectionné l'option, cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage.
- Cliquez sur [Calibrage du gyroscope]. Une fenêtre contextuelle apparaîtra, indiquant « Êtes-vous sûr de vouloir démarrer le calibrage ? ». Le système vous informe que le calibrage a été effectué avec succès par un signal sonore.

 - Lors du calibrage du gyroscope, assurez-vous que le modèle est dans un état stable et immobile.

- Appuyez sur [Avancé], puis sélectionnez un type pour le modèle réduit de voiture. Après avoir cliqué sur [Personnalisé], appuyez sur un élément que vous souhaitez définir. Ensuite, cliquez sur « + » ou « - » pour définir la valeur souhaitée.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

6.24 TRAINER

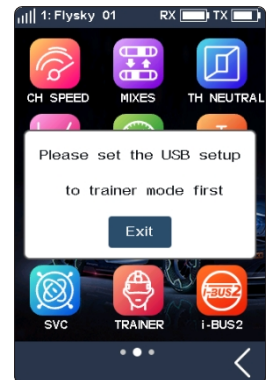
Le Noble NB4+ prend en charge trois modes de fonctionnement : Entraîneur, Élève et H Track. Les émetteurs réglés en mode Entraîneur ou H Track acceptent les signaux externes pour contrôler le modèle, c'est-à-dire que l'interface de l'entraîneur ou l'interface du suivi de tête a la capacité de reconnaître les signaux PPM externes entrants. Les émetteurs réglés en mode Élève émettent uniquement des signaux PPM et ne reconnaissent pas les signaux entrants.

Deux émetteurs (un pour le mode Formateur et un pour le mode Élève) peuvent être connectés via un câble Type-C à double extrémité pour réaliser la fonction d'entraînement.

Un émetteur (mode H Track) peut être connecté au casque via un câble de suivi de la tête pour réaliser la fonction de suivi de la tête.

Configuration :

1. Recherchez cette fonction dans le menu et cliquez sur «» (Activer le suivi de la tête) pour l'activer. Lorsque cette fonction est activée, l'icône change pour «» (Suivi de la tête désactivé).
 - Vous pouvez attribuer une commande dans l'interface [ASSIGN] pour activer ou désactiver cette fonction.
2. Cliquez sur Mode (le mode par défaut est Formateur) pour passer aux modes Étudiant et Suivi H.
3. Effectuez le test pour vous assurer que les paramètres fonctionnent comme prévu.



Formateur

Lorsque le mode Formateur est réglé sur Formateur, l'émetteur ne prend en charge que la fonction Formateur à ce moment-là.

Configuration :

1. Cliquez pour accéder à [Formateur].
2. Cliquez sur [Configuration du mode entraîneur] pour sélectionner l'activation de [Direction], [Accélérateur].
 - Le nombre de canaux affichés dépend de la [Définition du nombre de canaux] dans [MODÈLE].
3. Effectuez le test pour vous assurer que les réglages fonctionnent comme prévu.

Cliquez sur «» (Réinitialiser le mode entraîneur) pour réinitialiser la fonction Mode entraîneur. Si vous sélectionnez [Yes] (Oui) dans la fenêtre contextuelle, tous les paramètres sont rétablis à leurs valeurs par défaut. Si vous sélectionnez [No] (Non), la fenêtre contextuelle se ferme directement.



Étudiant

Lorsque le mode Trainer est réglé sur Étudiant, l'émetteur ne prend en charge que la fonction Étudiant à ce moment-là.

[Polarité du signal] : le niveau haut est valide par défaut positif. Certains appareils peuvent reconnaître le niveau bas comme un signal valide. Dans ce cas, réglez la polarité du signal sur négatif, c'est-à-dire que le niveau bas est valide.

[Nombre de canaux] : définissez le nombre de canaux dans un signal PPM. Par défaut, un signal PPM contient 8 canaux. La plage de réglage est comprise entre 4 et 8, et le pas est de 1.

[Période] : fait référence à la durée de transmission d'un signal PPM. La période standard d'un signal PPM à 8 canaux est de 20 ms. La plage est comprise entre 12,5 et 45 ms, et le pas est de 0,5 ms.

- Lorsque moins de canaux sont utilisés, une période plus courte peut être définie afin de réduire le temps nécessaire à l'envoi d'un signal et ainsi réduire la latence. Cependant, le réglage de la période ne peut que raccourcir la période d'inactivité, et non la durée effective du signal. Par conséquent, le réglage de la période ne réduira pas le nombre de canaux de signal. Lorsque le nombre de canaux augmente et que le temps d'envoi effectif du signal est supérieur à la période, le système traitera le signal en mode de veille minimum et la valeur de réglage de l'interface ne sera pas modifiée en conséquence.

[Niveau de démarrage] : le temps de marque de démarrage identifie le signal PPM. La valeur par défaut est 400 us. La plage est comprise entre 100 et 700 ms, et le pas est de 50 us.

Configuration :

- Cliquez pour entrer dans [Étudiant].
- Cliquez sur [Polarité du signal] pour passer au niveau bas négatif valide.
 - Certains appareils peuvent reconnaître un niveau bas comme un signal valide. Dans ce cas, [Polarité du signal] doit être commuté sur négatif.
- Cliquez sur [Nombre de canaux], [Période] ou [Niveau de départ]. Une fois sélectionné, cet élément est dans un état de haute luminosité.
- Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le nombre de canaux, la période ou le niveau de départ selon vos besoins. Appuyez longuement sur « + » ou « - » pour accélérer le réglage des valeurs correspondantes.
- Effectuez le test pour vous assurer que les paramètres fonctionnent comme prévu.

Cliquez sur « [Réinitialiser] » (Réinitialiser le mode étudiant) pour réinitialiser la fonction Mode étudiant. Si vous sélectionnez [Oui] dans la fenêtre contextuelle, tous les paramètres sont rétablis à leurs valeurs par défaut. Si vous sélectionnez [Non], la fenêtre contextuelle se ferme directement.

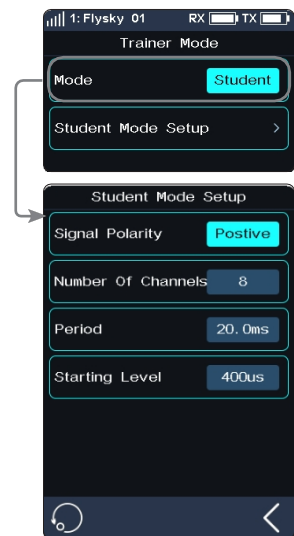
H Track

Lorsque le mode formateur est réglé sur H Track, l'émetteur ne prend en charge que la fonction Head Tracker pour le moment.

Configuration :

- Cliquez pour accéder à [H Track].
- Cliquez sur le canal correspondant dans la liste pour l'attribuer (par défaut, il n'est pas attribué). Vous pouvez attribuer les canaux CH1 à CH8 comme canaux de commande.
 - Le nombre de canaux affichés dépend de la [Définition du numéro de canal] dans [MODÈLE].
- Effectuez le test pour vous assurer que les paramètres fonctionnent comme prévu.

Cliquez sur « [Réinitialiser] » (Réinitialiser le mode de suivi de la tête) pour réinitialiser la fonction de suivi de la tête. Si vous sélectionnez [Yes] (Oui) dans la fenêtre contextuelle, tous les paramètres sont rétablis à leurs valeurs par défaut. Si vous sélectionnez [No] (Non), la fenêtre contextuelle se ferme directement.



微信公众号



Bilibili



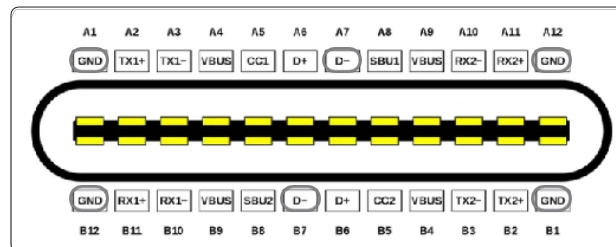
Website



Facebook

Remarques :

- Les utilisateurs doivent préparer à l'avance le câble pour la fonction Trainer (câble Type-C à double extrémité) et le câble pour la fonction Head Tracker (port Type-C à une extrémité et port audio à l'autre extrémité).
 - Si les utilisateurs ne disposent pas d'un câble de suivi de la tête adapté, le câble FS-XC201 Type-C peut être utilisé pour changer le câble conformément à la définition de la séquence du câble Type-C, en conservant le connecteur Type-C du câble Type-C. À l'aide d'une pince et d'autres outils, coupez l'autre extrémité du câble Type-C et sortez les fils enveloppés par le câble Type-C. L'utilisateur confirme quels sont les deux fils qui correspondent à la ligne de terre (GND) et à la ligne de signal (PPM). En général, le fil noir correspond à la ligne de terre et le fil blanc à la ligne de signal. Cela dépend de la mesure réelle de la séquence des fils.
 - Prenons l'exemple de la borne S de l'interface du casque de suivi. Avant de refaire le câblage, vous devez confirmer la définition des broches de la borne S, afin de faire sortir le fil de terre (GND) et le fil de signal (PPM) enveloppés dans le câble du casque de suivi. Les étapes sont similaires à celles du recâblage du câble FS-XC201 Type-C. Conservez le connecteur de la borne S du câble du tracker de tête, coupez l'autre extrémité à l'aide d'une pince ou d'autres outils, sortez les conducteurs enveloppés dans le câble du tracker de tête, puis connectez les deux conducteurs du câble FS-XC201 Type-C aux deux conducteurs du câble du tracker de tête. Vous pouvez alors utiliser normalement la fonction de tracker de tête (la ligne GND se connecte à la ligne GND et la ligne de signal se connecte à la ligne de signal).
 - Prenons l'exemple de l'interface de suivi de tête 3,5 mm. Choisissez un câble Type-C de 3,5 mm pour passer à un câble adaptateur de port audio de 3,5 mm. Vous devez vérifier au préalable si le port audio des lunettes FPV émet des signaux PPM (pour plus de détails, consultez le manuel des lunettes FPV). Veuillez également à ce que la ligne de signal (PPM) du câble Type-C soit connectée à la ligne de signal PPM du port audio. Si la connexion n'est pas établie, l'émetteur ne pourra pas identifier correctement le signal PPM émis par le casque et ne pourra pas contrôler ce dernier.



Séquence des fils Type-C

Définition de la séquence des fils Type-C :

L'interface Type-C de la base de l'émetteur Noble NB4+ utilise GND, USB_DM (broches D), où la broche D est utilisée pour transmettre et recevoir les signaux PPM.

- Avant d'activer cette fonction, vous devez sélectionner le mode Trainer en choisissant [Système] > [Configuration USB].
- Pour activer la fonction Trainer, appuyez brièvement sur le bouton d'alimentation des deux bases d'émetteur afin de vous assurer que les bases des deux émetteurs sont activées. Vérifiez également que les deux émetteurs sont correctement connectés. Pour activer la fonction de suivi de la tête, appuyez brièvement sur le bouton d'alimentation d'une base d'émetteur afin de vous assurer que la base de l'émetteur est activée, puis vérifiez que le casque est correctement connecté.
- L'interface Noble NB4 + Trainer de l'émetteur peut identifier de manière adaptative les signaux PPM entrants. La plupart des appareils prenant en charge la sortie PPM peuvent être utilisés comme source de signal d'entrée externe du mode Trainer. Cependant, certains appareils peuvent ne pas prendre en charge cette fonction. Vous pouvez alors configurer la sortie PPM de l'interface Trainer pour qu'elle corresponde aux appareils externes qui ont des exigences particulières en matière d'identification du signal PPM.
- Lorsque l'émetteur du formateur ne détecte pas l'émetteur de l'élève, par exemple lorsque l'élève éteint son émetteur ou déconnecte le câble de l'émetteur, le contrôle revient automatiquement à l'émetteur du formateur.



6.25 i-BUS2

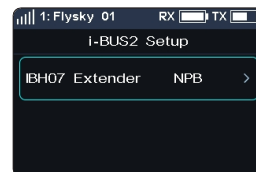
La fonction de configuration des périphériques i-BUS2 permet de configurer les périphériques i-BUS2, tels que le concentrateur FS-iBH07 ou le servomoteur i-BUS2.

- Du côté de l'émetteur, vous devez d'abord configurer l'interface du récepteur à connecter au périphérique iBUS2 en tant qu'i-BUS2 via la fonction [RX interface protocol] (Protocole d'interface RX).

Si l'émetteur est normalement connecté au concentrateur i-BUS2, vous pouvez le configurer comme convertisseur PWM.

Si l'émetteur est normalement connecté à un périphérique de type capteur i-BUS2, vous pouvez accéder à l'interface de configuration du capteur via cette fonction.

Si l'émetteur est normalement connecté au servo ou à l'ESC de type i-BUS2, vous pouvez définir les paramètres de fonction pertinents, surveiller les données et attribuer des canaux pour contrôler les appareils.



Extension FS-iBH07

Lorsque l'émetteur détecte le dispositif i-BUS2 HUB, celui-ci peut être configuré comme convertisseur PWM ou réinitialisé en tant que dispositif i-BUS2 HUB via cette fonction.

Configuration :

1. Cliquez sur [Configuration i-BUS2] pour accéder au menu de configuration.
2. Appuyez sur [i-BH07 Extender NPB].
3. Cliquez sur [Set to PWM converter]. Après avoir cliqué sur [OK] dans la fenêtre contextuelle, appuyez sur [PWM Converter NPB].
4. Appuyez sur [Set to i-BUS2 Extender] pour le réinitialiser en tant que HUB. Appuyez sur une interface pour y accéder, puis cliquez sur un canal pour le définir comme canal de sortie du convertisseur.
5. Appuyez sur [K] pour revenir en arrière. Une fenêtre contextuelle s'affiche alors avec la question « Voulez-vous régler la fréquence du convertisseur PWM de manière synchrone ? », puis cliquez sur [YES] ou [NO] pour quitter. Si vous sélectionnez YES, il sera synchrone, sinon, ce sera le contraire.
 - La tension renvoyée par le prolongateur peut être affichée en temps réel dans le menu [Capteur].
 - Lorsqu'un servomoteur est connecté à l'interface configurée pour le protocole i-BUS2, le type de servomoteur et l'interface s'affichent dans le menu [Configuration i-BUS2].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

CAPTEUR i-BUS2

Lorsque l'émetteur détecte un capteur i-BUS2, vous pouvez régler les paramètres de fonctionnement du capteur dans cette fonction. Reportez-vous à la section 6.10 CAPTEUR pour plus de détails.

SERVO i-BUS2 (FXS260/380)

Lorsque l'émetteur détecte le servo i-BUS2 FXS260/380, vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonctionnement du servo, surveiller les informations renvoyées par le servo et attribuer le canal pour contrôler le servo.

Configuration du servo

Définit les paramètres de fonction pour régler le servo correspondant.

[Démarage progressif] : définit la vitesse de réponse du démarrage instantané du servo.

[Thermal Protection] : active/désactive la fonction de protection thermique du servo.

[Puissance] : Définit la puissance de sortie du servo lorsqu'il fonctionne.

[Boost] : Règle la tension de démarrage instantané du servo afin de modifier la force de démarrage du servo.

Configuration :

Sélectionnez l'élément de fonction, puis cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage ou l'option.

Détection des données

Surveille les informations renvoyées par le servo correspondant.

Appuyez sur [Data Sense] pour accéder à l'interface Data Sense.

Vous pouvez également appuyer sur  pour accéder à l'interface Data Record.

Channel

Attribue le canal correspondant pour contrôler ce servo.

Appuyez sur [Channel: Steering] pour accéder à l'interface, puis appuyez sur le canal approprié. Ensuite, cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.



SERVO i-BUS2 (Power HD)

Lorsque l'émetteur détecte un servo i-BUS2 (Power HD), vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonction pertinents du servo, surveiller les informations renvoyées par le servo et attribuer le canal pour contrôler le servo.

Les réglages des paramètres du servo Power HD sont similaires à ceux du FXS260/380. Reportez-vous à la description des servos FXS260/380. Vous pouvez enregistrer les paramètres du servo Power HD sous forme de deux ensembles de paramètres de configuration. Deux ensembles de paramètres couramment utilisés peuvent être enregistrés respectivement sous les noms Configurations 1 et 2. Les deux peuvent être commutés en réglant une commande.

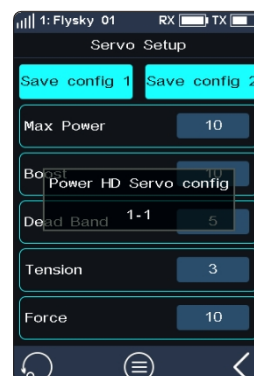
Configuration :

1. Deux ensembles de paramètres couramment utilisés peuvent être définis et enregistrés en tant que configurations 1 et 2 en appuyant respectivement sur Enregistrer la configuration 1 ou Enregistrer la configuration 2.
2. Appuyez sur «» (Commutateur de configuration) pour accéder à l'interface « Config Switch Switch » (Commutateur de configuration).
3. Sélectionnez une commande, puis appuyez sur «» (Commuter les configurations) pour activer cette fonction. Lorsque cette fonction est activée, l'icône devient «» (Commuter les configurations). Les deux ensembles de configurations peuvent alors être commutés à l'aide de cette commande.

Cliquez sur «» (Réinitialiser les données) pour rétablir les paramètres par défaut, c'est-à-dire les données de la configuration 1. Si les données de la configuration 1 ne sont pas définies lorsque vous cliquez sur «» (Réinitialiser les données), le système vous invite à enregistrer d'abord les données de la configuration 1.

Pour plus d'informations sur le réglage du servo PowerHD sur Data Sense et Channel, reportez-vous à la description des servos FXS260/380.

Remarque : pour plus de détails sur les paramètres Power HD, consultez le manuel correspondant du servo Power HD.



微信公众号



Bilibili



Website

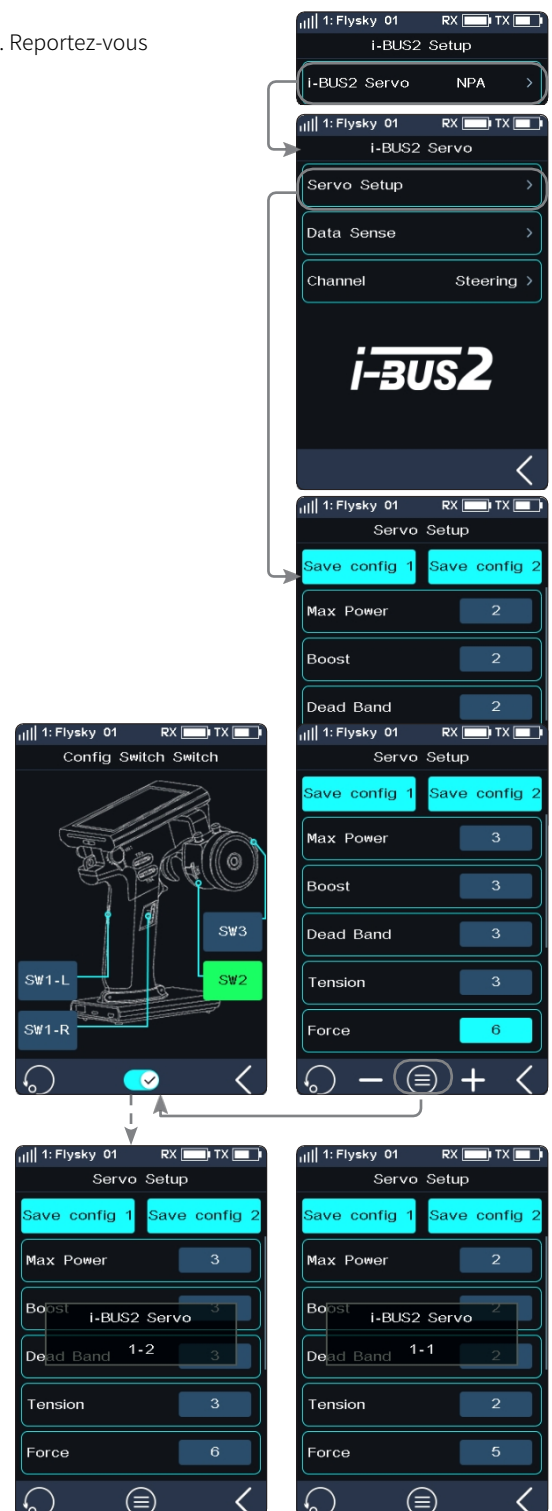


Facebook

SERVOS i-BUS2

Lorsque l'émetteur détecte un servo i-BUS2, vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonction pertinents du servo, surveiller les informations renvoyées par le servo et attribuer le canal pour contrôler le servo.

Les réglages des paramètres du servo i-BUS2 sont similaires à ceux du Power HD. Reportez-vous à la description des servos Power HD et FXS260/380.



Pour plus d'informations sur le réglage du servo i-BUS2 sur Data Sense et Channel, reportez-vous à la description des servos FXS260/380.

Remarque : pour plus de détails sur les paramètres i-BUS2, consultez le manuel correspondant du servo i-BUS2.



ESC i-BUS2 (XERUN AXE R2)

Lorsque l'émetteur détecte un ESC i-BUS2 XERUN AXE R2, vous pouvez utiliser cette fonction pour régler les paramètres de fonction pertinents de l'ESC.

Configuration du servo

Définit les paramètres de fonction pour régler l'ESC correspondant.

Remarque : pour garantir le bon fonctionnement, vous devez cliquer sur «  » (Appliquer les paramètres) pour confirmer les paramètres mis à jour après leur configuration. Cliquez ensuite sur «  » (Appliquer les paramètres) pour revenir. Les paramètres ESC prendront effet (en même temps, l'ESC émettra un signal sonore).

Configuration :

Sélectionnez l'élément de fonction, puis cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage ou l'option.

Détection des données

Surveille les informations renvoyées par l'ESC correspondant.

Appuyez sur [Data Sense] pour accéder à l'interface Data Sense. Vous pouvez consulter les informations pertinentes.

Vous pouvez également appuyer sur « Enregistrement des données » () pour accéder à l'interface de surveillance des données.

Channel

Attribue le canal correspondant pour contrôler cet ESC.

Appuyez sur [Channel: Throttle] pour accéder à l'interface, puis appuyez sur le canal approprié. Ensuite, cliquez sur  pour revenir à l'interface précédente.

Remarque : pour plus de détails sur les paramètres ESC, consultez le manuel correspondant de l'ESC.



微信公众号



Bilibili



Website



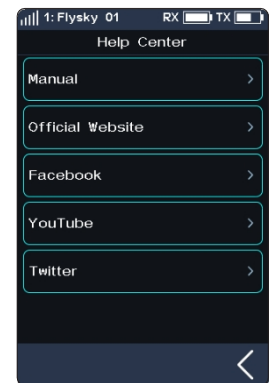
Facebook

6.26 AIDE

Pour obtenir le manuel d'utilisation via cette fonction. Les utilisateurs peuvent nous contacter via les comptes sociaux répertoriés sur l'interface.

Configuration :

1. Appuyez sur [Centre d'aide] pour y accéder.
2. Appuyez sur l'élément que vous souhaitez consulter, puis le code QR correspondant s'affichera.
3. Scannez le code QR pour obtenir les informations correspondantes. Cliquez ensuite sur  pour revenir à l'interface précédente.



7 RX SET

Cette section présente les fonctions détaillées relatives aux récepteurs et leur utilisation.

7.1 Bind Set

Cette fonction permet de mettre l'émetteur en mode liaison afin de le connecter au récepteur. Pour obtenir des instructions spécifiques sur la liaison, consultez la section « 4.2 Liaison ».

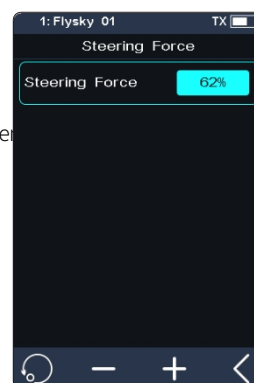
7.2 Force de direction

Cette fonction permet de régler la force de direction lorsque le servo du récepteur est actionné.

Cette fonction peut être réglée lorsque le réglage RF de l'émetteur est réglé sur [Mini-Z(FHSS)]. Elle est masquée lorsque le RF est réglé sur d'autres normes.

Configuration :

Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage de la force de direction. La plage de réglage est comprise entre 0-100 %, et le pas de réglage est de 1 %. Elle peut également être réglée en assignant la touche ou le bouton TR/VR dans la fonction [ASSIGN].

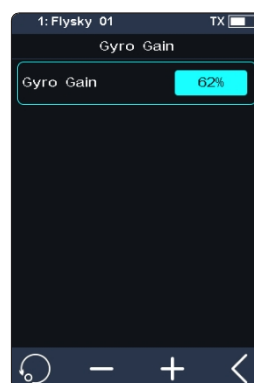


7.3 Gain du gyroscope

Cette fonction permet de régler la sensibilité du gyroscope sur le récepteur.

Cette fonction peut être réglée lorsque le paramètre RF de l'émetteur est réglé sur [Mini-Z(FHSS)]. Elle est masquée lorsque le paramètre RF est réglé sur d'autres normes.

Configuration : veuillez vous reporter à la section [7.2 Force de direction].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.4 Protocole d'interface RX

Cette fonction permet de régler le mode de sortie du récepteur.

Protocole d'interface du récepteur version classique

Lorsque le récepteur adapté est FGr4, FGr4S, FGr4P, FTr4, FTr10 et FTr16S, les protocoles de sortie [Interface CH1] et [Série] peuvent être réglés respectivement. [Interface CH1] peut être réglé sur PWM ou PPM. [Série] peut être réglé sur i-BUS ou S.BUS (veuillez vous reporter à la section [7.8 Réglage i-BUS] pour le réglage i-BUS spécifique).

[Interface CH1] : définit le protocole de sortie de CH1. [Série] : définit le protocole de sortie de l'interface série.

Configuration :

1. Cliquez sur [Interface CH1] ou [Série].
2. Appuyez sur le protocole correspondant. Cliquez sur « ⏮ » (Retour au niveau précédent) pour revenir à l'interface du niveau précédent.

Protocole d'interface du récepteur version améliorée

Lorsque le récepteur adapté est un autre récepteur version améliorée, le protocole de sortie de l'interface NPA/NPB/NPC/NPD du récepteur peut être défini.

En mode double récepteur, les protocoles d'interface des récepteurs maître et esclave peuvent être configurés respectivement.

Pour l'interface NPA/NPB/NPC/NPD du récepteur maître, les modes de sortie comprennent PWM, PPM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out et i-BUS2.

- Lorsque l'interface NPA est réglée sur une sortie PPM, les autres interfaces prennent en charge les sorties de signaux PWM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out et i-BUS2.

Les modes de sortie pour l'interface NPA/NPB/NPC/NPD du récepteur esclave sont PWM, PPM, S.BUS, i-BUS out et i-BUS2.

- Lorsque la fonction de simulateur RX i-BUS 2 HUB est désactivée, vous ne pouvez sélectionner qu'une seule fois les signaux PPM, S.BUS, i-BUS in, i-BUS out et i-BUS 2 dans plusieurs nouveaux ports. Par exemple, si NPA est réglé sur i-BUS out, NPD/NPC/NPB/NPA ne doit pas être réglé sur i-BUS out.
- Le conflit simultané des informations de transmission i-BUS et i-BUS2 est interdit. Lorsque un nouveau port est réglé sur i-BUS out ou i-BUS in, les autres nouveaux ports ne doivent pas être réglés sur i-BUS2. Si un nouveau port est réglé sur i-BUS2, les autres nouveaux ports ne doivent pas être réglés sur i-BUS out ou i-BUS in.
- Lorsque la fonction de simulateur RX i-BUS2 HUB est activée, plusieurs nouveaux ports peuvent être réglés sur un seul type de signal, tel que NPA ~ PWM, NPB ~ PWM, NPC ~ i-BUS2 et NPD ~ i-BUS2.

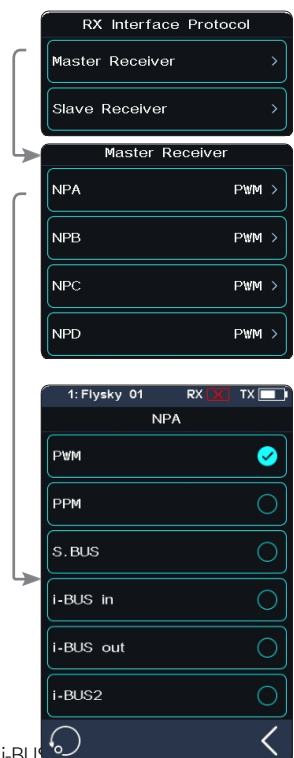
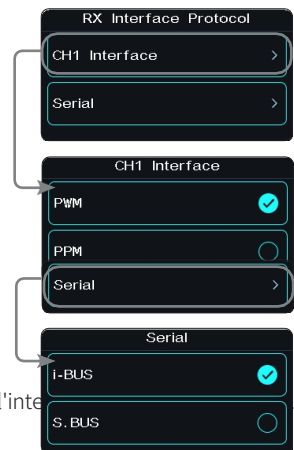
[i-BUS in] : se connecte au capteur i-BUS.

[i-BUS out] : se connecte au récepteur d'extension i-BUS ou à un autre dispositif de reconnaissance de signal i-BUS.

[i-BUS2] : lorsque la fonction de simulation du récepteur i-BUS2 HUB est désactivée, une seule sortie de signal i-BUS2 est autorisée. Lorsque la fonction de simulateur i-BUS2 HUB du récepteur est activée, 1 à 4 sorties de signal i-BUS2 peuvent être sélectionnées.

Configuration :

1. Cliquez sur [Receiver Interface Protocol] (Protocole d'interface du récepteur). Lorsque le paramètre de liaison est en mode double récepteur, sélectionnez le récepteur maître ou le récepteur esclave pour accéder au sous-menu.
2. Sélectionnez [NPA] ou d'autres options. Cliquez sur le protocole correspondant selon vos besoins. Cliquez ensuite sur « ⏮ » pour revenir à l'interface du niveau précédent.



7.5 Failsafe

La fonction Failsafe peut être réglée de trois manières différentes :

- Réglez pour désactiver la sortie du signal des interfaces i-BUS-out et PPM en cas de perte de contrôle, c'est-à-dire aucune sortie au niveau des interfaces i-BUS-out et PPM en cas de perte de contrôle.
- Définir les valeurs de sécurité intégrée canal par canal : Libre/Valeur fixe/Maintien.
- [Définir tous les canaux à valeur fixe] : vous pouvez définir les valeurs de sortie de tous les canaux contrôlés par une commande sur la valeur actuelle. Cette valeur sera alors émise lorsque le système perdra le contrôle.

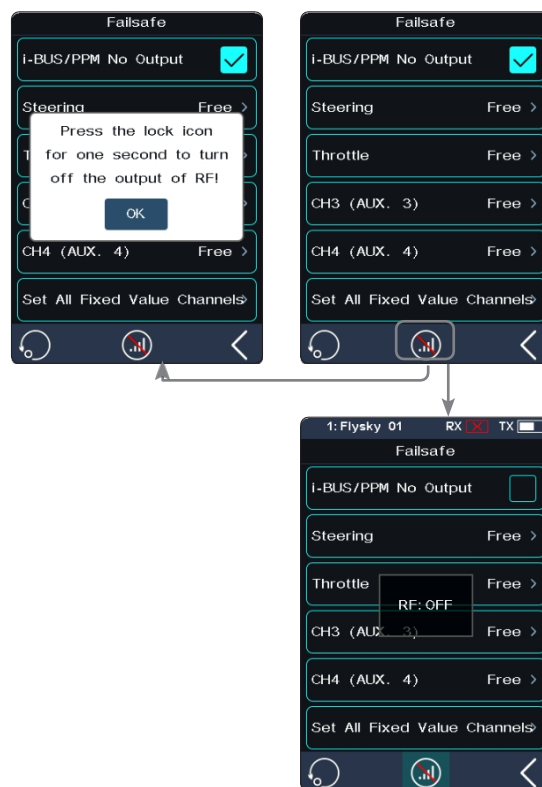


Fonction de test de sécurité intégrée

Utilisée pour simuler un cas de perte de contrôle, lorsque le modèle est hors de contrôle, l'émetteur coupe la RF, puis le modèle passe en état de perte de contrôle. Tous les canaux émettent selon les paramètres de sécurité intégrée.

Configuration :

1. Appuyez sur «» (Test de sécurité intégrée), une fenêtre contextuelle s'affiche comme indiqué. Appuyez sur «» (Test de sécurité intégrée) et maintenez-la enfoncée pendant plus d'une seconde, puis le système désactive la RF. Le canal de sortie du récepteur émet selon les paramètres de sécurité intégrée.
2. Relâchez «», la RF est activée et la connexion est rétablie.



i-BUS&PPM No Output

Cette fonction concerne les signaux i-BUS et PPM. Une fois [i-BUS/PPM No Output] activé, quel que soit le réglage de la sécurité intégrée, ces deux types de signaux de sécurité intégrée ne sont jamais émis. Si la fonction est désactivée, après avoir perdu le contrôle, vous pouvez régler par canal : régler sur une valeur fixe ou conserver la dernière valeur de sortie. Par défaut, cette fonction est activée.

Appuyez sur «» à droite de [[i-BUS/PPM No Output]], la case à cocher à droite de l'option n'est pas cochée, ce qui indique que la fonction est désactivée.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

Réglage d'un canal séparé

Permet de définir les états des signaux de sortie des canaux respectivement : « Free » signifie qu'il n'y a pas de sortie en cas de perte de contrôle ; « Hold » signifie que la dernière valeur du canal est conservée en cas de perte de contrôle ; « Fixed Value » signifie que vous pouvez définir la valeur de sortie de sécurité en déplaçant la commande, puis la valeur définie sera émise en cas de perte de contrôle.

Configuration :

1. Appuyez sur le canal que vous souhaitez configurer.
2. Cliquez sur l'option appropriée selon vos besoins. Si la valeur fixe est sélectionnée, placez la gâchette d'accélération (volant, bouton ou molette) dans la position souhaitée et maintenez-la enfoncée, puis cliquez sur «  » (Appliquer les paramètres) pour terminer les réglages.

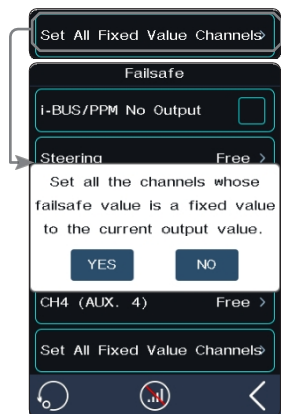


Réglage de tous les canaux à valeur fixe

Peut être utilisé pour définir la valeur de sortie de tous les canaux contrôlés par une commande qui a été réglée sur une valeur fixe après une perte de contrôle.

Configuration :

Appuyez sur cette fonction tout en déplaçant la commande vers la position souhaitée et en la maintenant enfoncée. Une interface d'invite s'affiche alors, comme indiqué à droite. Cliquez sur « YES » pour terminer.



Remarque : les modèles à essence sont légèrement différents des modèles à batterie en ce qui concerne la configuration de la sécurité intégrée.

Modèles à essence : Il est recommandé de régler le paramètre de sécurité comme si le véhicule était en phase de freinage, c'est-à-dire de régler la valeur de sortie du canal d'accélération du véhicule lorsqu'il est soumis à un freinage comme valeur de sécurité. L'effet de freinage peut être personnalisé en conséquence.

À batterie :

1. Il est recommandé de régler le dispositif de sécurité sur « Libre ». En cas de perte de contrôle, le système passera en mode freinage lorsque l'ESC ne recevra plus de signaux.
2. Il est également possible de régler le dispositif de sécurité comme si le véhicule était en état de freinage. Identique au modèle à essence.

- Certains ESC utilisent également le freinage comme marche arrière, assurez-vous de vérifier cela avec votre modèle.



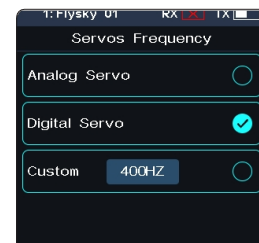
7.6 Fréquence des servos

Cette fonction permet de sélectionner la fréquence des signaux PWM des données de canal. La fonction comprend un servo analogique (95 Hz), un servo numérique (380 Hz) et un servo personnalisé. Vous pouvez sélectionner ou régler la valeur de fréquence de sortie correcte en fonction du servo utilisé. Par défaut, le système adopte le servo numérique. La plage de réglage de la fréquence personnalisée est comprise entre 50 et 400 Hz.

La fréquence des servos varie légèrement en fonction des récepteurs connectés.

Pour le récepteur version classique

1. Cliquez sur [Fréquence des servos].
2. Cliquez sur l'option correspondante. Cliquez sur [↩] pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Si le réglage RF de l'émetteur est défini sur [AFHDS 3 1 way], modifiez la vitesse de réponse du servo, puis appuyez sur [↩]. Le système affiche le message « Cela prend effet après la liaison ou la nouvelle liaison. Êtes-vous sûr de vouloir effectuer la liaison ? ».
3. Si vous choisissez [Personnalisé], cliquez sur « + » ou « - » pour régler la fréquence.



Pour le récepteur version améliorée

[SR] : l'une des spécifications de la fréquence du servo (la fréquence PWM est de 833 Hz). [SFR] : l'une des spécifications de la fréquence du servo (la fréquence PWM est de 1000 Hz).

Remarque : la vitesse de réponse conventionnelle du servomoteur (fréquence PWM) est comprise entre 50 et 400 Hz. Le retard de l'ensemble du système sera considérablement amélioré lorsque SR et SFR sont sélectionnés. Assurez-vous que le servomoteur adapté prend en charge la fréquence correspondante. Sinon, cela pourrait entraîner un dysfonctionnement du servomoteur, voire l'endommager.

Réglage de tous les canaux

Définit la fréquence PWM pour un canal.

[Synchronisé avec RF] : le signal numérique de basse fréquence est synchronisé avec le signal numérique de radiofréquence.

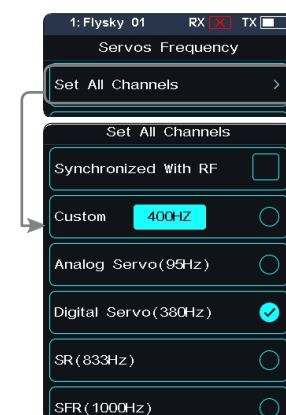
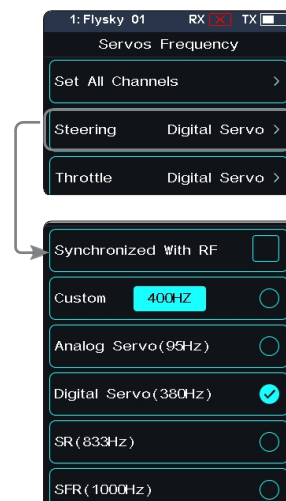
Configuration :

1. Cliquez sur [Servo numérique de direction] ou sur d'autres options pour accéder à l'interface de configuration des fonctions.
2. Cliquez sur la fréquence du servo correspondante en fonction de l'état réel du récepteur adapté. Cliquez sur [↩] pour revenir à l'interface du niveau précédent.
 - Cliquez sur la case à cocher à droite de [Synchronisé avec RF]. L'icône changera de couleur. La fréquence du servo de cette fonction sera synchronisée avec la RF une fois cette case cochée.
3. Si vous choisissez [Personnalisé], cliquez sur « + » ou « - » pour régler la valeur de fréquence.

Réglage de tous les canaux

Définit la fréquence PWM pour tous les canaux.

Pour la configuration de la fonction, reportez-vous à la section Configuration d'un canal ci-dessus.



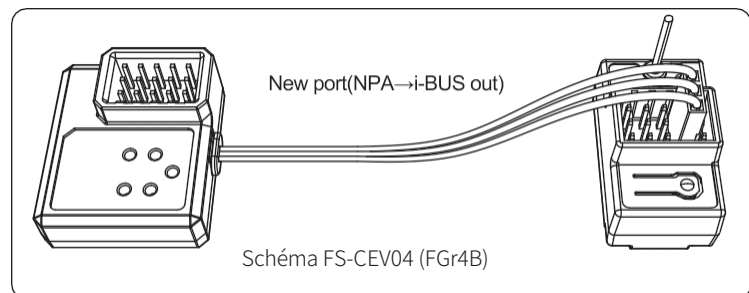
7.7 Configuration i-BUS2

Cette fonction sert à configurer les appareils i-BUS2. Pour plus de détails, voir la section 6.25 i-BUS2.

7.8 Configuration i-BUS

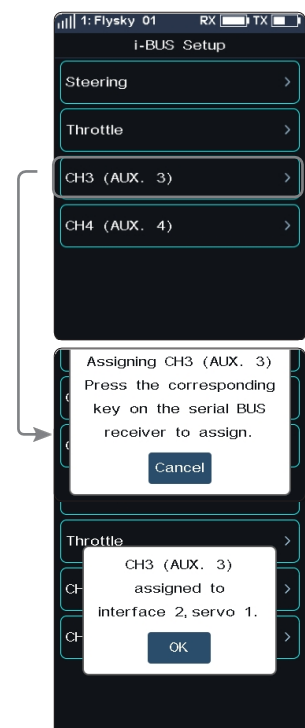
Cette fonction sert à configurer le module d'extension i-BUS.

La fonction i-BUS est principalement utilisée pour l'extension des servos. Si un câble est trop court ou si le nombre de servos dépasse les sorties du récepteur, le récepteur de bus série i-BUS offre une option pratique pour l'extension. Lorsque vous utilisez le récepteur de bus série i-BUS, assurez-vous qu'il est alimenté séparément afin de garantir que les servos disposent d'une puissance suffisante.



Configuration :

1. Allumez l'émetteur et entrez dans [MODEL], puis appuyez sur [Channel Number Definition] et sélectionnez le nombre de canaux à configurer (au choix 2, 4, 6, 8, 10, 12 ou 18 canaux, le système est réglé par défaut sur 8 canaux).
2. Allez dans [RX SET] et liez l'émetteur et le récepteur.
3. Appuyez sur [RX Interface Protocol] et sélectionnez [i-BUS out].
4. Connectez le FS-CEV04 aux interfaces [i-BUS out] des récepteurs FGr8B/FGr4B.
5. Appuyez sur [i-BUS Setup] et sélectionnez le canal à attribuer (appuyez sur « canal X », le système affiche « Attribution du canal X, appuyez sur la touche correspondante du récepteur BUS série pour attribuer »). Utilisez l'outil approprié pour appuyer sur le bouton K1, K2, K3 ou K4 du FS-CEV04 afin d'attribuer le canal sélectionné à C1, C2, C3 ou C4. Si l'opération réussit, l'émetteur affichera : « Canal attribué à l'interface X / Servo X ».
6. Connectez le servo au port correspondant et vérifiez s'il fonctionne comme prévu.
7. Répétez les étapes ci-dessus si nécessaire.



7.9 Configurer le convertisseur PWM

Cette fonction vous permet de configurer le récepteur correspondant à un convertisseur PWM. Une fois le réglage effectué, le récepteur est utilisé comme convertisseur PWM et les interfaces émettent des signaux PWM.

Remarque : cette fonction n'est pas disponible pour tous les récepteurs. Pour les récepteurs classiques, seuls les récepteurs FGr4 et FTr10 sont disponibles.

- Le récepteur configuré comme convertisseur PWM peut être reconverti en récepteur en reconnectant l'émetteur, puis utilisé normalement comme récepteur une fois la reconnexion de l'émetteur réussie.

[i-BUS vers PWM] : cette fonctionnalité est adaptée aux récepteurs de version classique ou améliorée pour être configurée comme convertisseur PWM. Pour les récepteurs de version classique, une fois qu'il est configuré comme convertisseur PWM, son interface SENS est connectée à l'interface du récepteur émettant i-BUS ou i-BUS out. Pour les récepteurs de version améliorée, une fois qu'il est configuré comme convertisseur PWM, son interface NPA est connectée.

[i-BUS2 vers PWM] : cette fonctionnalité est adaptée aux récepteurs de version améliorée pour les configurer en tant que convertisseurs PWM. Une fois configuré en tant que convertisseur PWM, son interface NPA est connectée à l'interface du récepteur émettant i-BUS2. Vous pouvez définir les paramètres associés via [i-BUS2], reportez-vous à la section 6.26 i-BUS2.

i-BUS vers PWM

Configuration :

- Accédez à l'interface Config PWM Converter et appuyez sur [i-BUS vers PWM].
- Appuyez sur [Start Channel] pour accéder à l'interface de configuration, puis configurez le canal de démarrage pour le convertisseur PWM.
 - Par exemple, si le récepteur dispose de 4 canaux et que l'un d'entre eux est utilisé comme interface d'extension, le canal de démarrage du convertisseur PWM peut être réglé sur « 4 ».
- Appuyez sur [Servos Frequency Digital] pour accéder à l'interface de configuration afin de régler la fréquence du servo pour le convertisseur PWM. Cliquez ensuite sur [Start Config] pour afficher l'interface de configuration.
- Mettez le récepteur en état de liaison. Lorsque le statut de la LED du récepteur passe d'un clignotement rapide à deux clignotements suivis d'une pause, cela indique que la configuration est terminée. Cliquez ensuite sur « ⏮ » (Retour à la configuration) pour revenir en arrière.

Si vous configurez le récepteur comme convertisseur PWM i-BUS2, il n'est pas nécessaire de régler [Start Channel] et [Servos Frequency].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.10 Configuration de la sortie RSSI

Cette fonction vous permet de sélectionner un canal pour afficher la valeur de puissance du signal du récepteur. Une fois la fonction activée, le canal sélectionné n'affiche plus la fonction du canal correspondant de l'émetteur, mais affiche la valeur de puissance du signal du récepteur. Cette fonctionnalité est nécessaire pour les joueurs FPV équipés d'un pilote automatique. Nous vous recommandons de sélectionner le canal CH14 ou tout autre canal auxiliaire. Vous pouvez effectuer les adaptations correspondantes dans les paramètres pour afficher les informations RSSI sur les lunettes FPV.

Configuration :

1. Cochez la case à droite de [ON] pour activer cette fonction.
2. Cliquez sur [Output Channel] pour entrer, puis appuyez sur le canal correspondant. Cliquez sur  pour revenir à l'interface du niveau précédent.



7.11 Moniteur de batterie RX

Cette fonction permet de détecter l'état de la tension du récepteur ou de la batterie du capteur correspondant.

Réglez les tensions haute et basse de la batterie en fonction de l'utilisation réelle de la batterie du récepteur et du niveau de batterie restant affiché via l'icône dans le coin supérieur droit de l'interface. L'émetteur enverra rapidement une alarme en fonction de l'état de la batterie.

Lorsque la tension de la batterie du récepteur ou du capteur est inférieure à la valeur d'alarme [Tension d'alarme], l'émetteur signale « La tension du récepteur est faible » et émet une vibration. Reportez-vous aux sections [8.6 Son] et [8.7 Vibration] de [Système] pour activer/désactiver le son/la vibration et régler le niveau approprié.

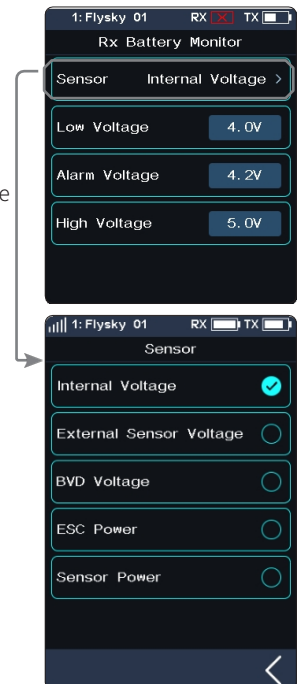
[Capteur] : la tension du capteur de tension est utilisée comme tension du récepteur. Vous pouvez sélectionner [Tension interne], [Tension du capteur externe], [Tension BVD], [Alimentation ESC] ou [Alimentation du capteur]. Une fois la sélection effectuée, elle peut être affichée et signalée par une alarme via l'émetteur.

Configuration :

1. Appuyez sur [Moniteur de batterie Rx] pour accéder à l'interface de configuration.
2. Cliquez sur [Capteur] pour entrer et sélectionner un capteur interne ou externe.
3. Lorsque le capteur est réglé comme capteur de tension, réglez les valeurs [Basse tension], [Tension d'alarme] et [Haute tension] ; Lorsque le capteur est réglé comme [Alimentation ESC] ou [Alimentation du capteur], [Alimentation d'alarme] et [Pleine puissance] peuvent être réglés.
 - [Basse tension] : correspond à un niveau de batterie du récepteur de 0 % ; [Haute tension] : correspond à un niveau de batterie du récepteur de 100 %.
 - [Alimentation de l'alarme] : correspond à l'alimentation en cas d'alarme ; [Pleine puissance] : correspond au niveau de batterie ESC de 100 %.

Remarques :

1. [Puissance ESC] s'applique uniquement au contrôleur Hobbywing XERUN AXE R2 ESC.
2. Lorsque plusieurs ESC XERUN AXE R2 sont connectés, le réglage s'applique au premier ESC connecté.
3. [Tension interne] correspond à la tension du récepteur ; [Tension du capteur externe] correspond à la tension détectée par le capteur FS-CVT01 ; [Tension BVD] correspond à la tension détectée par la fonction BVD ; [Puissance ESC] correspond à la puissance de l'ESC XERUN AXE R2. [Puissance du capteur] correspond à la puissance du capteur de courant et de tension.



7.12 Test de portée

Cette fonction permet de vérifier si la communication sans fil entre l'émetteur et le récepteur est normale.

Comme la distance réelle de télécommande entre l'émetteur et le récepteur est importante, il est difficile de vérifier si la fréquence radio est normale en contrôlant une distance de plusieurs centaines de mètres entre l'émetteur et le récepteur dans la pratique. Théoriquement, la distance de télécommande dans cette fonction sera réduite à 30-40 mètres. Ainsi, vous pouvez vérifier si la communication sans fil entre l'émetteur et le récepteur est normale à une distance rapprochée lorsque la fonction est activée. Cela permet de gagner du temps lors des tests.

Configuration :

1. Assurez-vous que l'émetteur et le récepteur sont liés.
2. Accédez au menu [Range Test] (Test de portée) et appuyez sur le bouton SW1-R.
3. Une personne reste en place avec le modèle à la main, tandis que l'autre personne tient l'émetteur et s'éloigne progressivement jusqu'à 30-40 mètres, puis se déplace dans un rayon de cette distance autour du modèle.
 - Veuillez vous assurer que l'émetteur est installé avec un support pour téléphone, en utilisant la version standard du micrologiciel.
 - Assurez-vous que l'antenne de l'émetteur n'est pas obstruée et qu'il n'y a pas d'objets ou de sources d'interférence entre l'émetteur et le récepteur.
4. Vérifiez le RSSI sur l'émetteur. Si la puissance du signal est élevée et stable, cela signifie que la fréquence radio de ce système fonctionne normalement.



7.13 Calibrage de la tension BVD

La tension BVD est calibrée avant la livraison depuis l'usine. Cette fonction peut être utilisée lorsqu'il y a un écart excessif entre les tensions détectées et réelles. La plage de détection de tension BVD est comprise entre 0 et 100 V.

Remarque : cette fonction n'est pas disponible pour les récepteurs de version classique. Veuillez à connecter correctement le câble BVD aux bornes anodique et cathodique de la batterie. Le schéma de connexion est le suivant.

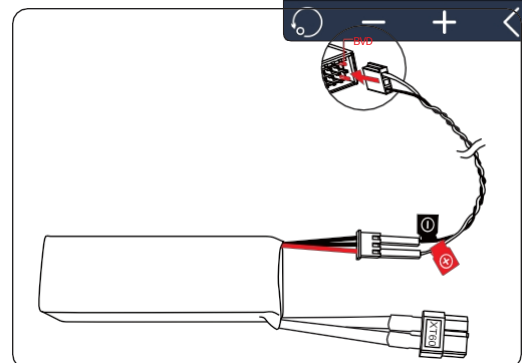
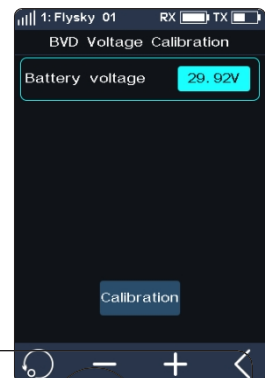
Configuration :

Connectez correctement la ligne de détection BVD avant la configuration, puis effectuez l'étalonnage.

Remarque : veuillez vous référer à la valeur de tension du multimètre pour l'étalonnage.

1. Cliquez sur [Calibrage de la tension BVD] pour accéder à l'interface de configuration des fonctions.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur de tension de la batterie selon vos besoins.
3. Cliquez sur [Calibration]. Une fois le calibrage réussi, cliquez sur « YES » dans la fenêtre contextuelle qui s'affiche.

Remarque : lorsqu'elle n'est pas ajustée, la valeur [Tension de batterie] affiche la tension en temps réel. Si elle est ajustée, la valeur modifiée s'affiche.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

7.14 Alarme de signal faible

Cette fonction permet d'activer ou de désactiver la fonction d'alarme de signal faible.

[Alarme de signal faible] : si cette option est cochée, le système déclenchera automatiquement une alarme si la puissance du signal du récepteur est inférieure à 30.



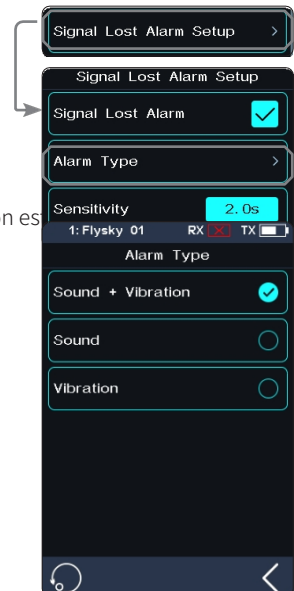
7.15 Configuration de l'alarme de perte de signal

Permet de configurer la fonction d'alarme lorsque l'émetteur ne reçoit pas les informations renvoyées par le récepteur. Vous pouvez choisir d'activer ou non l'alarme de perte de signal, le type d'alarme et le délai de déclenchement de l'alarme (sensibilité).

Configuration :

1. Appuyez sur [Configuration de l'alarme de perte de signal]. Lorsque cette option est cochée, la fonction est activée.
2. Appuyez sur [Type d'alarme] pour accéder à l'interface du niveau suivant, puis appuyez sur le type approprié. Cliquez ensuite sur [OK] pour revenir en arrière.
3. Appuyez sur [Sensibilité], puis cliquez sur « + » ou « - » pour modifier la valeur.

Remarque : cette alarme n'est pas activée par défaut si le nombre de canaux est réglé sur 2 canaux en mode extrême.



7.16 Mise à jour du micrologiciel du récepteur

Après chaque mise à jour de l'émetteur, le micrologiciel du récepteur doit être mis à jour.

Configuration :

Appuyez sur [Mettre à jour le récepteur] :

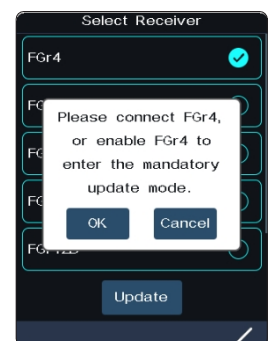
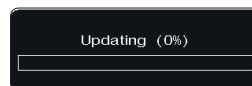
- Certains récepteurs tels que GMr et INr4 doivent être mis à jour avec « Flysky Assistant ».

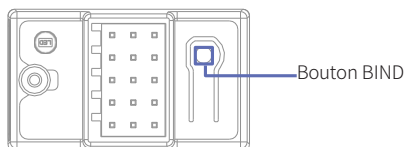
Si l'émetteur a été codé avec succès et que la connexion est établie, si le micrologiciel du récepteur est la dernière version, une fenêtre contextuelle apparaîtra [La version actuelle est la nouvelle version, aucune mise à jour n'est nécessaire !]. Si le micrologiciel du récepteur est une ancienne version, une fenêtre contextuelle apparaîtra [Êtes-vous sûr de vouloir mettre à jour le récepteur ?]. Cliquez sur [Oui] pour mettre à jour le micrologiciel du récepteur ;

Si le récepteur et l'émetteur ne sont pas connectés, accédez à l'interface de sélection du récepteur (FGr8B/FGr4B doit être placé à la verticale lors de son utilisation), vérifiez le récepteur à connecter et affichez un message [Veuillez connecter XX ou activer XX pour entrer en mode de mise à jour obligatoire]. Cliquez sur [OK] !

Après avoir lancé la mise à jour, lorsque la progression atteint 100 %, la mise à jour est terminée.

Remarque : vous devez mettre à jour le micrologiciel de l'émetteur avant de mettre à jour celui du récepteur.





Les étapes de la mise à jour forcée du micrologiciel du récepteur sont les suivantes :

1. Allumez le récepteur tout en appuyant sur le bouton BIND pendant plus de 10 secondes, jusqu'à ce que la LED clignote trois fois puis s'éteigne, puis relâchez le bouton BIND.
Ou allumez d'abord le récepteur, puis appuyez sur le bouton BIND et maintenez-le enfoncé pendant plus de 10 secondes. La LED du récepteur clignotera trois fois puis s'éteindra. Relâchez ensuite le bouton BIND.
2. Allumez l'émetteur et sélectionnez [Mettre à jour le récepteur]. Cliquez sur le récepteur correspondant. Sélectionnez « OK » dans la fenêtre contextuelle. Cliquez sur [Mettre à jour] pour passer en mode mise à jour.
3. Une fois la mise à jour terminée, le voyant LED du récepteur clignote lentement.

• **Cette procédure s'applique au récepteur FGr4B. D'autres récepteurs peuvent entrer en mode de mise à jour forcée de différentes manières.**
Pour plus d'informations, veuillez consulter le site Web FLYSKY afin de connaître les instructions relatives au récepteur concerné.

7.17 Commande ICS

Cette fonction permet de régler les paramètres du canal de direction du mélange du gyroscope de la carte mère de commande du véhicule.

Cette fonction peut être réglée lorsque la norme RF de l'émetteur est réglée sur [Mini-Z(EVO2)]. Elle sera masquée lorsque la norme RF est réglée sur d'autres normes.

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez régler.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier l'option ou la valeur.



7.18 Accélérateur ICS

Cette fonction permet de régler les paramètres du canal de direction du mélangeur gyroscopique de la carte mère de commande du véhicule.

Cette fonction peut être configurée lorsque la norme RF de l'émetteur est réglée sur [Mini-Z(EVO2)]. Elle sera masquée lorsque la norme RF est réglée sur d'autres normes.

Configuration :

1. Appuyez sur l'élément de fonction que vous souhaitez régler.
 - Pour les fonctions [Reverse Limit] et [Brushless], appuyez plusieurs fois dessus pour choisir entre OFF et ON.
2. Cliquez sur « + » ou « - » pour modifier l'option ou la valeur des autres fonctions.



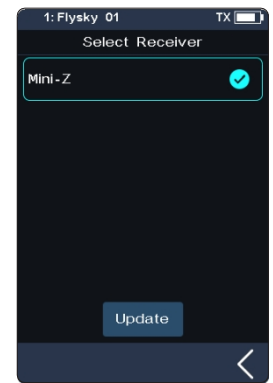
7.19 Mise à jour du micrologiciel du récepteur (Mini-Z)

Cette fonction sert à mettre à jour le micrologiciel du récepteur Mini-Z RF3 V2.

Cette fonction apparaît lorsque le standard RF de l'émetteur est réglé sur [Mini-Z(EVO2)]. Elle est masquée lorsque le RF est réglé sur d'autres standards.

Configuration :

1. Appuyez sur [Mettre à jour le récepteur] pour entrer.
2. Cliquez sur [Mettre à jour] pour démarrer.



8. SYSTÈME

Cette section présente les fonctions détaillées relatives au système et leur utilisation.

8.1 Configuration USB

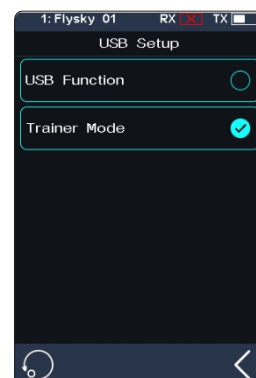
La configuration USB est utilisée pour prendre en charge les signaux de sortie du port Type-C.

[Fonction USB] : lorsque l'entrée ou la sortie est un signal USB, vous pouvez contrôler le simulateur et connecter l'ordinateur et FlySky Assistant.

[Mode entraîneur] : lorsque l'entrée ou la sortie est un signal PPM, il est possible d'utiliser les fonctions d'entraîneur et de suivi de la tête.

Configuration :

1. Cliquez sur [USB Setting] pour accéder à l'interface de sélection.
 - Sélectionnez la fonction USB. La fonction d'entraînement n'est pas affichée (affichée si vous sélectionnez la fonction d'entraînement).
2. Cliquez sur «» (Enregistrer les paramètres) pour revenir en arrière et enregistrer.



8.2 Thème

Il sert à définir le style de couleur général du système, avec 4 options.

Configuration :

1. Appuyez sur [Thème] pour accéder au menu.
2. Sélectionnez le thème de votre choix.
3. Appuyez sur «» pour revenir au menu précédent et enregistrer le paramètre.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

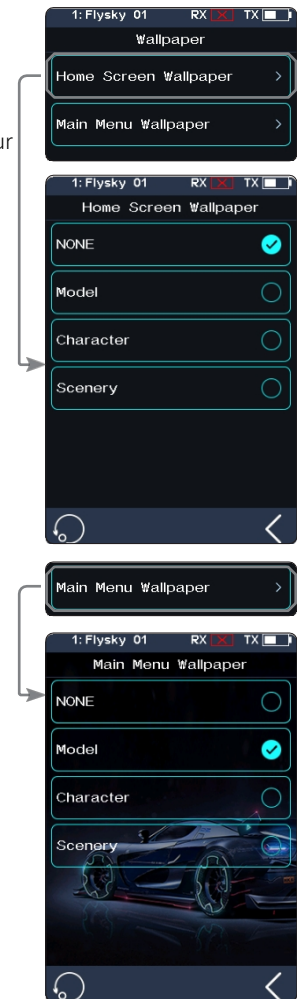
8.3 Fond d'écran

Il sert à définir le fond d'écran de l'écran d'accueil et du menu principal.

[Fond d'écran de l'écran d'accueil] : définit le fond d'écran de l'écran d'accueil. [Fond d'écran du menu principal] : définit le fond d'écran du menu principal.

Aperçu du fond d'écran : pour prévisualiser le fond d'écran en plein écran et masquer l'option, cliquez sur la zone en dehors de l'option de fonction correspondante. Cliquez à nouveau pour quitter l'aperçu.

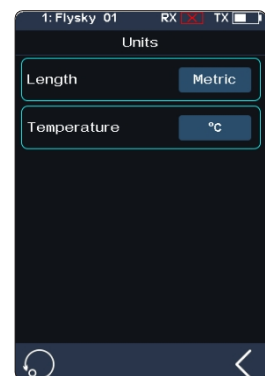
Configuration : veuillez vous reporter à la section [8.2 Thème].



8.4 Unités

Choisissez les unités à utiliser pour la longueur et la température.

[Longueur] : choisissez entre le système métrique et le système impérial. Le système métrique est sélectionné par défaut. [Température] : vous pouvez choisir entre Celsius et Fahrenheit. Le système Celsius est sélectionné par défaut. Configuration : veuillez vous reporter à la section [8.2 Thème].



8.5 Réglage du rétroéclairage

Cette fonction contrôle la luminosité du rétroéclairage.

Remarque : augmenter la luminosité consomme plus d'énergie. Par conséquent, plus le délai d'extinction du rétroéclairage est long, plus la consommation d'énergie est importante et plus l'autonomie de la batterie est réduite.

[Délai d'extinction du rétroéclairage] : sélectionnez le délai d'extinction. Ainsi, en l'absence d'action, l'écran passe à la luminosité minimale après le délai d'extinction du rétroéclairage correspondant.

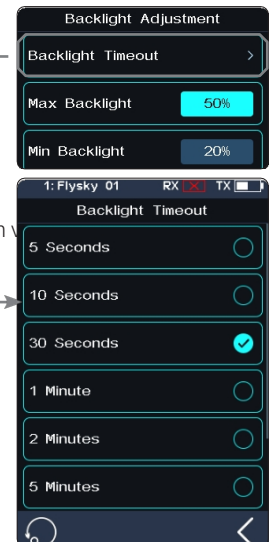
Appuyez sur [Délai d'extinction du rétroéclairage] pour entrer, puis sélectionnez l'élément approprié selon vos besoins. Cliquez ensuite sur  pour revenir et enregistrer.

[Rétroéclairage max.] : état du rétroéclairage de l'écran de l'émetteur lorsque le rétroéclairage est le plus intense. La plage de réglage est comprise entre 10 % et 100 %.

Appuyez sur [Rétroéclairage max.] pour entrer, puis cliquez sur « + » ou « - » pour modifier le pourcentage selon vos besoins.

[Mini rétroéclairage] : état du rétroéclairage de l'écran de l'émetteur lorsque celui-ci est au niveau le plus faible. La plage de réglage est comprise entre 0 % et 50 % (l'écran n'est pas lumineux à 0 %).

La méthode de réglage est la même que ci-dessus.



8.6 Son

Cette fonction permet d'activer ou de désactiver le son de différentes fonctions et de régler le volume.

[Volume] : pour régler le volume.

Appuyez sur [Volume], puis sélectionnez le volume souhaité dans la liste. Appuyez sur  pour revenir au menu précédent et enregistrer le réglage.

[Son du système] : pour activer ou désactiver le son du système.

Cliquez sur la case d'option située à droite de l'interface. L'icône se transforme en , indiquant que le son du système est activé.

[Son de l'alarme] : pour activer ou désactiver le son de l'alarme.

[Son de mise sous/hors tension] : pour activer ou désactiver le son de mise sous/hors tension.

Cliquez sur la case d'option située à droite de l'interface pour l'activer. Une fois cette option activée, le système émettra le message « Bienvenue dans Noble Plus » lors de la mise sous tension, et le message « Arrêt en cours » lors de la mise hors tension.

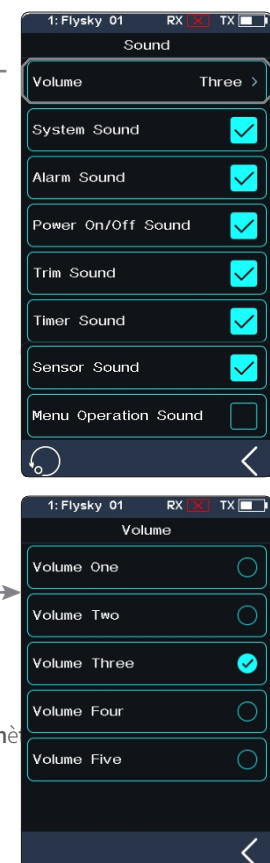
[Son de découpe] : pour activer ou désactiver le son de mise sous tension/hors tension.

[Son de la minuterie] : pour activer ou désactiver le son d'alerte lié à la minuterie.

[Son du capteur] : pour activer ou désactiver le son d'alerte lié au capteur.

[Menu Operation Sound] (Son de fonctionnement du menu) : pour activer ou désactiver le son d'invite lorsqu'une opération sur l'écran tactile prend effet.

Remarque : pour plus d'informations sur la configuration des autres fonctions, reportez-vous aux paramètres.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.7 Vibration

Cette fonction permet d'activer ou de désactiver la vibration de différentes fonctions.

[Niveau de vibration] : pour régler l'intensité du niveau de vibration.

Appuyez sur [Niveau de vibration], puis sélectionnez le niveau souhaité dans la liste. Appuyez sur  pour enregistrer.

[Vibration du système] : pour activer ou désactiver la vibration du système.

Appuyez sur la case à droite de « Système Vibrer ». Si la case est cochée, cela signifie que la fonction est activée.

[Vibration de l'alarme] : pour activer ou désactiver la vibration de l'alarme.

[Vibration à la mise sous/hors tension] : pour activer ou désactiver la vibration à la mise sous/hors tension.

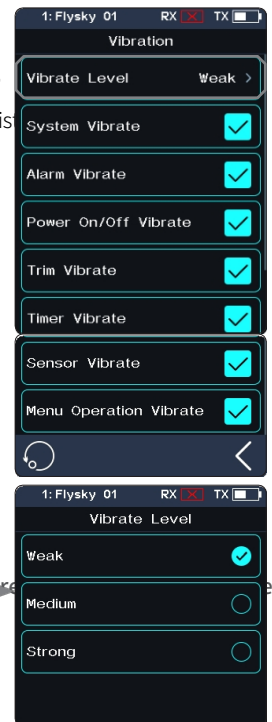
[Vibration trim] : pour activer ou désactiver la vibration d'alerte lors d'une opération de trim.

[Vibration minuterie] : pour activer ou désactiver les vibrations d'alerte liées à la minuterie.

[Vibration du capteur] : pour activer ou désactiver les vibrations d'alerte liées au capteur.

[Vibration du menu] : pour activer ou désactiver la vibration d'alerte lorsqu'une opération sur l'écran tactile prend effet.

Remarque : pour plus d'informations sur la configuration des autres fonctions, reportez-vous aux paramètres.



8.8 LED

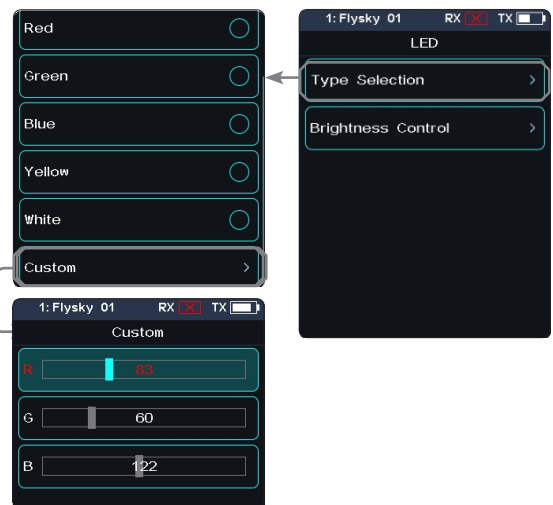
La fonction LED permet de modifier la couleur de la bande LED située au-dessus du bouton d'alimentation de l'émetteur, ainsi que le réglage de la luminosité de la bande LED. Elle peut également être configurée comme indicateur de capacité d'alimentation.

Sélection du type

Permet d'activer/désactiver les LED, de personnaliser leur couleur ou de sélectionner une couleur déjà définie dans les options.

Configuration :

1. Vous pouvez choisir de désactiver la LED.
2. La LED peut être utilisée pour indiquer la capacité de puissance (affichage de différentes couleurs en fonction de la tension actuelle de la batterie) ;
 - Vert vif
 - Jaune moyen
 - Rouge faible
3. Sélectionnez une couleur dans la liste.
4. Pour personnaliser les couleurs des LED.
 - Appuyez sur la zone d'option R, G ou B, puis appuyez sur « + » ou « - » pour définir la valeur appropriée ; vous pouvez également toucher et faire glisser directement l'écran pour la définir. Appuyez sur , puis sur [Oui] dans la fenêtre contextuelle pour terminer le réglage.



Contrôle de la luminosité

Pour régler la luminosité des LED.

Appuyez sur « + » ou « - » pour régler la luminosité des LED.

Une fois le réglage effectué, appuyez sur  pour enregistrer et quitter.



8.9 Accès rapide

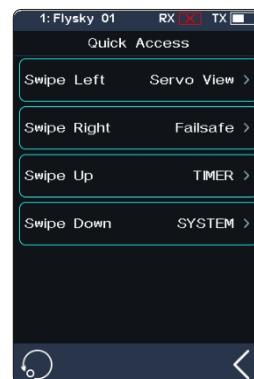
Cette fonction permet de configurer les fonctions de défilement rapide vers le haut, le bas, la gauche et la droite de l'interface principale. Les utilisateurs peuvent personnaliser l'interface de défilement en fonction de leurs besoins.

La fonction [Accès rapide] permet aux utilisateurs de trouver rapidement les interfaces de configuration. Par exemple, lorsque les utilisateurs souhaitent vérifier le temps de comptage des tours après avoir activé cette fonction dans les opérations du modèle, ils peuvent utiliser cette fonction pour accéder rapidement à l'interface du chronomètre.

Configuration :

1. Accédez à l'interface de la fonction, puis cliquez sur l'option correspondante pour la sélectionner.
2. Appuyez sur l'option appropriée selon vos besoins.
3. Cliquez sur «» (Enregistrer les paramètres) pour enregistrer les paramètres.

Remarque : en cas de glissement de l'écran, il est recommandé de glisser le plus près possible du bord de l'écran d'accueil.



8.10 Configuration du verrouillage de l'écran principal

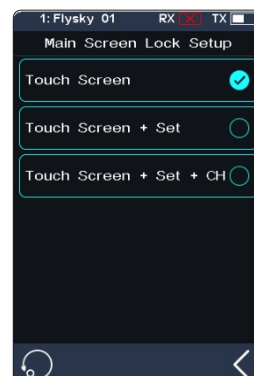
Cette fonction permet de définir l'état de l'émetteur après le verrouillage de l'interface principale.

[Écran tactile] : cette option permet d'éviter que l'écran de l'émetteur ne soit touché par erreur, ce qui pourrait modifier les paramètres définis.

[Écran tactile + Réglage] : seuls les canaux sont contrôlables après sélection. Cela permet d'éviter de modifier les paramètres définis lorsque quelqu'un d'autre effectue des opérations ou actionne accidentellement un interrupteur pour des raisons personnelles.

[Écran tactile + Réglage + CH] : après le verrouillage, tous les boutons, touches ou commandes sont indisponibles. Cela permet d'empêcher d'autres personnes de modifier les données des canaux lorsqu'elles agissent pour le compte d'autres personnes ou de modifier les paramètres de réglage en actionnant accidentellement un interrupteur pour des raisons personnelles.

Vous pouvez cliquer sur la fonction correspondante en fonction de vos besoins. Si elle devient , cela indique que la fonction est activée.

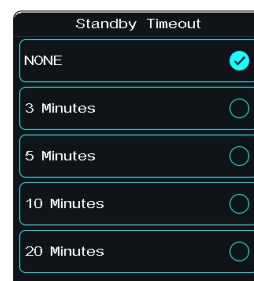


8.11 Délai d'attente

Cette fonction permet de définir les intervalles de délai de veille ou de désactiver l'alarme de délai de veille. 5 options sont disponibles : [AUCUN], [3 minutes], [5 minutes], [10 minutes] et [20 minutes].

[AUCUN] signifie qu'il n'y a pas d'alarme de délai de veille. La durée avant le déclenchement de l'alarme peut être sélectionnée à votre convenance. La valeur par défaut est 3 minutes.

Cliquez sur [Délai de veille] pour accéder au menu de configuration, puis cliquez sur l'option souhaitée. Par exemple, si vous réglez le délai d'alarme sur 3 minutes, le système émettra une alarme sonore et vibrante lorsque l'émetteur restera inactif pendant 3 minutes. Vous pouvez régler l'activation/la désactivation et le volume du son, ainsi que l'activation/la désactivation et le niveau de la vibration dans [8.4 Son] et [8.5 Vibration] dans [Paramètres système].



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

8.12 Arrêt automatique

Si l'émetteur reste allumé pendant une longue période, la batterie de l'émetteur risque de s'épuiser. Si le système détecte que l'émetteur n'est pas utilisé pendant une longue période, il s'éteindra automatiquement.

Si aucune opération n'est détectée dans les cinq minutes, le système commence à émettre un signal sonore indiquant l'absence d'opération, puis la mise hors tension automatique éteint l'émetteur si aucun récepteur n'est connecté.

Pour activer ou désactiver la mise hors tension automatique, appuyez sur la case à droite du paramètre. Si la case est cochée ☒, cela signifie que la fonction est activée.



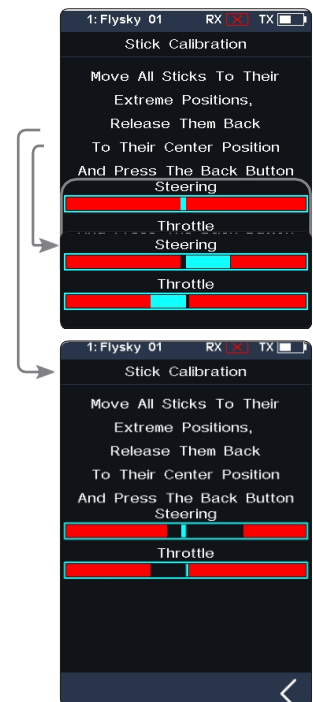
8.13 Calibrage du stick

Utilisez cette fonction pour corriger les écarts mécaniques de la gâchette des gaz et du volant, par exemple les écarts survenus dans le centrage automatique ou la course maximale/minimale.

La barre bleue correspond à la position actuelle du canal et la plage calibrée sera de la même couleur que l'arrière-plan.

Configuration :

1. Déplacez le volant et la gâchette d'accélérateur aussi loin que possible dans chaque direction. Relâchez-les ensuite pour les ramener en position neutre.
2. Appuyez sur «» (Enregistrer et quitter) pour enregistrer et revenir au menu précédent.



8.14 Mise à jour du micrologiciel

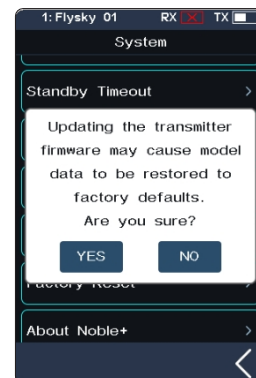
En cas de mise à jour du micrologiciel de l'émetteur, utilisez cette fonction pour mettre l'émetteur en mode de mise à jour, puis mettez à jour le micrologiciel de l'émetteur.

 AVERTISSEMENT	• Utilisez le câble USB Type-C fourni avec l'émetteur. • Ne débranchez pas le câble USB Type-C pendant la mise à jour du micrologiciel.
---	--

Configuration :

1. Téléchargez et ouvrez le dernier logiciel officiel.
2. Connectez un émetteur à un ordinateur à l'aide d'un câble USB Type-C.
3. Appuyez sur [Mise à jour du micrologiciel], après quoi le message « La mise à jour du micrologiciel de l'émetteur peut entraîner la restauration des valeurs par défaut du modèle. Êtes-vous sûr ? » s'affichera. Appuyez sur « OUI » pour passer en mode de mise à jour.
4. Une fois les étapes ci-dessus terminées, cliquez sur [Mise à jour] dans le logiciel sur votre ordinateur pour lancer la mise à jour.
5. L'émetteur se rallumera une fois le processus de mise à jour terminé. Retirez ensuite le câble USB Type-C et fermez le micrologiciel.

Remarque : les données du modèle seront réinitialisées après la mise à jour du micrologiciel. Sauvegardez les données du modèle avant d'effectuer la mise à jour du micrologiciel.



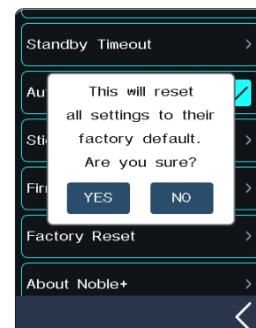
8.15 Réinitialisation d'usine

La fonction de réinitialisation d'usine réinitialise tous les paramètres et toutes les fonctions de l'émetteur à leur état/leurs données d'usine par défaut.

Configuration :

Appuyez sur « Réinitialisation d'usine », puis sur « OUI » lorsque vous y êtes invité.

Remarque : pour éviter toute erreur, n'utilisez pas cette fonction pendant le fonctionnement.



8.16 À propos de Noble NB4+

Cette fonction contient des informations de base telles que le nom du produit, la version du micrologiciel, la date de version, la version du matériel et de la bibliothèque RF.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

9. Spécifications de l'émetteur

Ce chapitre comprend les spécifications de l'émetteur Noble NB4+ et du récepteur FGr4B.

9.1 Spécifications de l'émetteur (Noble NB4+)

Modèle du produit	Noble NB4+
Récepteurs adaptatifs	FGr4B et autres récepteurs AFHDS 3
Modèles adaptatifs	Voiture ou bateau
Nombre de canaux	8
RF	2,4 GHz ISM
Puissance maximale	< 20 dBm (UE)
Alarme de basse tension	< 3,65 V
Sortie de données	USB Type-C
Prise de charge	USB Type-C
Type d'antenne	Antenne externe unique
Écran	Écran tactile IPS couleur à matrice de points pleine de 3,5 pouces, 320*480
Résolution	4096
Puissance d'entrée	1S (4,2 V) * 4300 mAh batterie lithium polymère + 3450 mA batterie 18650
Distance	>300 m (distance au sol sans interférence)
Mise à jour en ligne	Oui
Plage de température	-10 °C à +60 °C
Plage d'humidité	20 % à 95
Couleur	Noir
Dimensions	131,41 × 115,95 × 190,56 mm
Poids	520 g
Certification	CE, FCC ID : 2A2UNNB4PLUS00, MIC, RCM



9.2 Spécifications du récepteur (FGr4B)

Modèle	FGr4B
Canaux PWM	4
RF	2,4 GHz ISM
Protocole 2,4 GHz	AFHDS 3
Type d'antenne	Antenne simple
Puissance d'entrée	3,5~9 V/CC
Sortie de données	PWM/PPM/i-BUS2/S.BUS/i-BUS
Plage de température	-10 °C à +60 °C
Plage d'humidité	20 % ~ 95
Mise à jour en ligne	Oui
Dimensions	17 × 29 × 16,6 mm
Poids	6,4 g
Certifications	CE, FCC ID : N4ZFGR4B000



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

10. Contenu de l'emballage

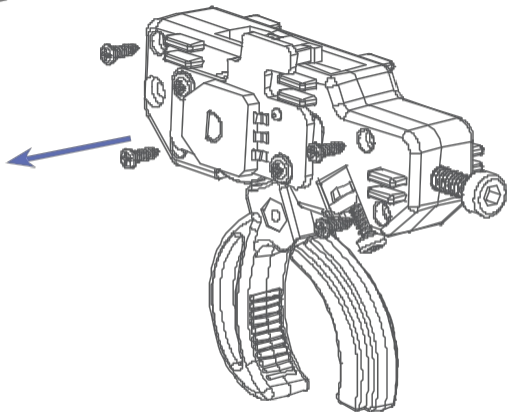
Les accessoires inclus varient selon les versions. Veuillez consulter votre revendeur pour plus de détails.



11. Instructions

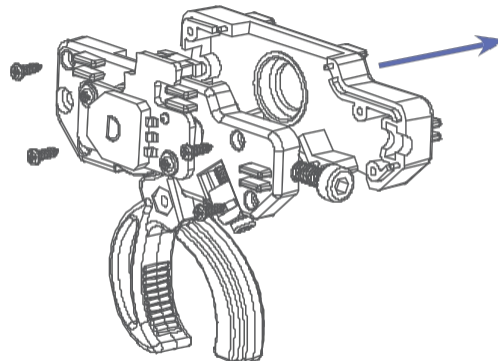
11.1 Remplacement du ressort de détente

1



► Retirez les 4 vis (PWA 2,1*6 mm) ;

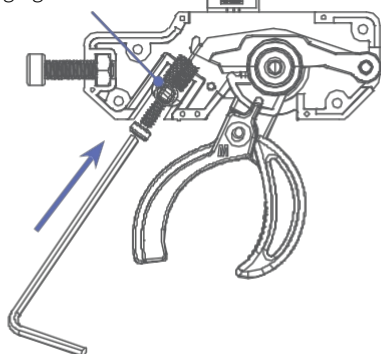
2



► Retirez le couvercle supérieur de la gâchette ;

3

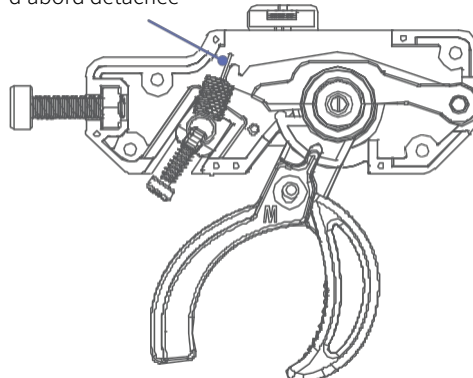
Bloc de réglage du ressort



► Réglez la vis (HB2*9 mm) à l'aide d'un tournevis hexagonal métrique de 1,5 mm et réglez le bloc de réglage du ressort tout en bas ;

4

L'extrémité supérieure du ressort est d'abord détachée



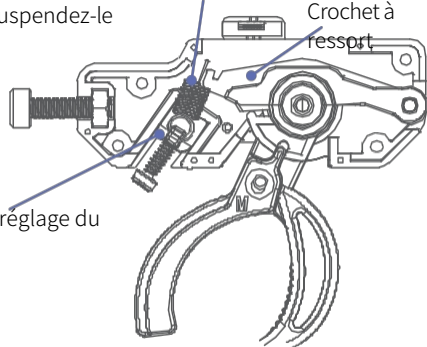
► Soulevez l'extrémité supérieure du ressort, puis retirez-le.

5

Soulevez le ressort et suspendez-le

Crochet à ressort

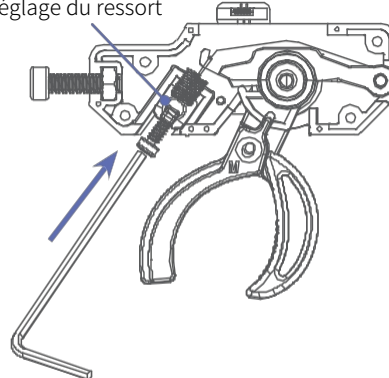
Bloc de réglage du ressort



► Accrochez l'extrémité inférieure du ressort au bloc de réglage du ressort, puis soulevez le ressort et accrochez-le ;

6

Bloc de réglage du ressort



► Réglez la vis (HB2*9 mm) à l'aide d'un 1,5 mm, puis réglez le bloc de réglage du ressort à la position appropriée.



微信公众号



Bilibili

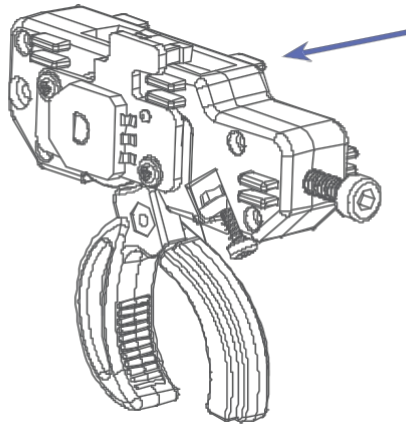


Website



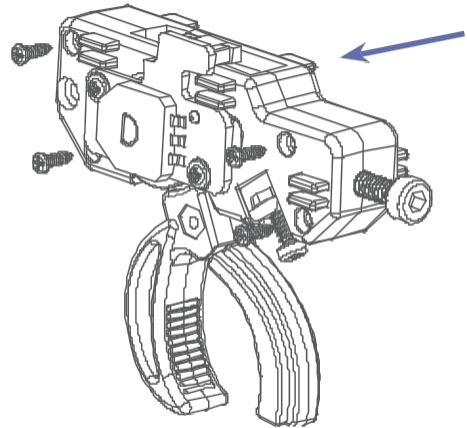
Facebook

7



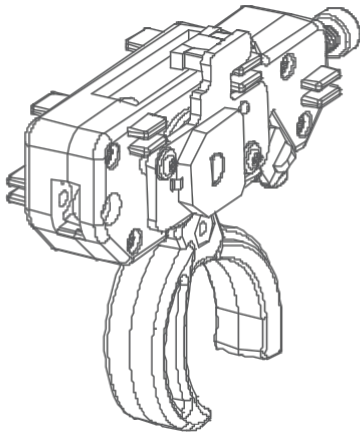
- Installez le couvercle supérieur de la gâchette ;

8



- Serrez les 4 vis (PWA 2,1*6 mm) pour fixer le couvercle de la gâchette ;

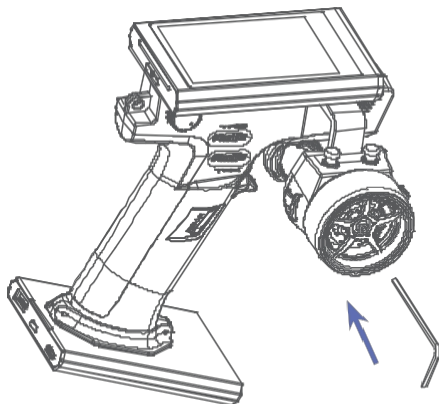
9



- Terminez le remplacement du ressort de la gâchette.

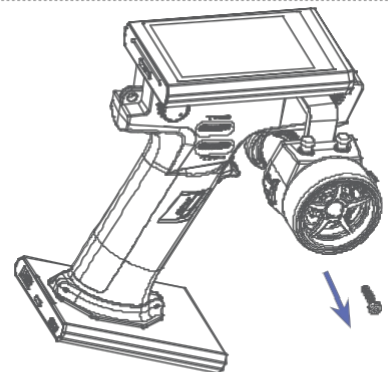
11.2 Remplacement du ressort du volant

1



- Insérez d'abord un tournevis hexagonal métrique de 2,5 mm dans le trou de vis utilisé pour fixer le volant.

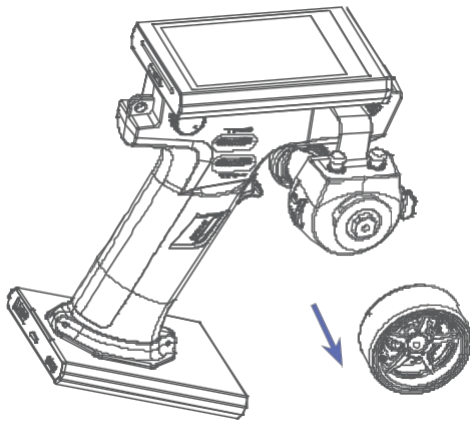
2



- Tournez un tournevis hexagonal métrique de 2,5 mm dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce que la vis (HM3*12 mm) soit complètement desserrée, puis retirez-la.

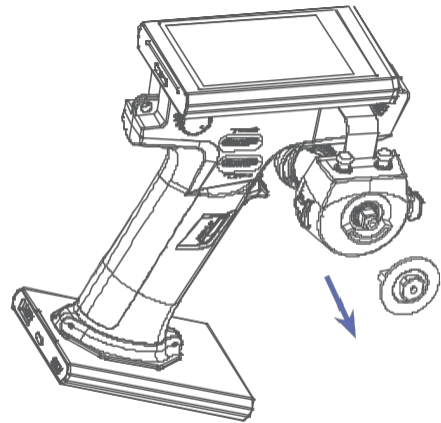


3



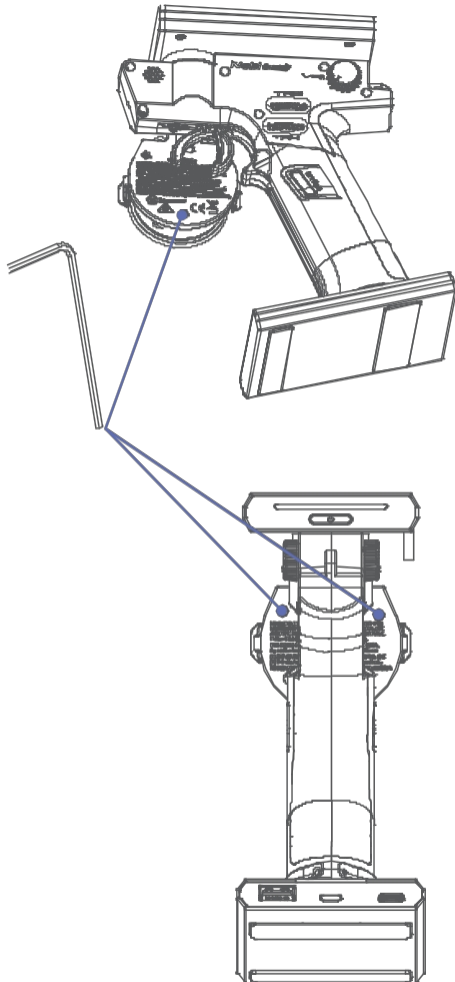
► Retirez le volant ;

4



► Pincez la plaquette de frein avec deux doigts et retirez-la vers le haut ;

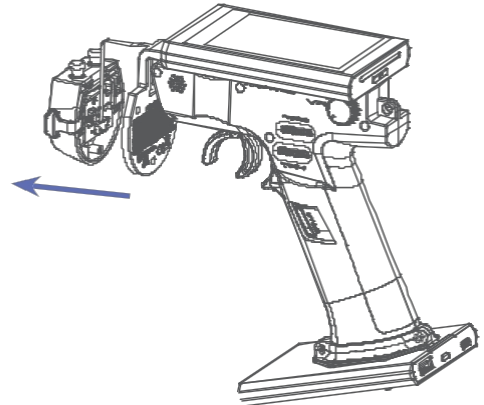
5



► Retirez les vis en les tournant dans le sens inverse des aiguilles d'une montre à l'aide d'un tournevis hexagonal métrique de 1,5 mm ;



6

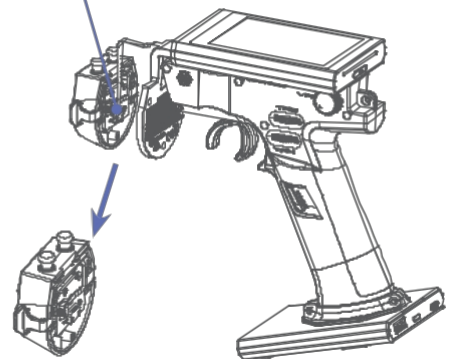


► Base du volant détachée ;



7

Fil FPC détaché



► Fil FPC détaché, puis retirez la base du volant ;



微信公众号



Bilibili

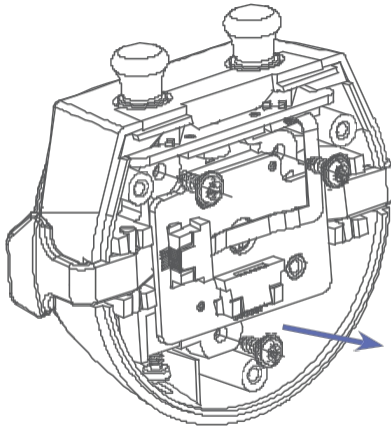


Website



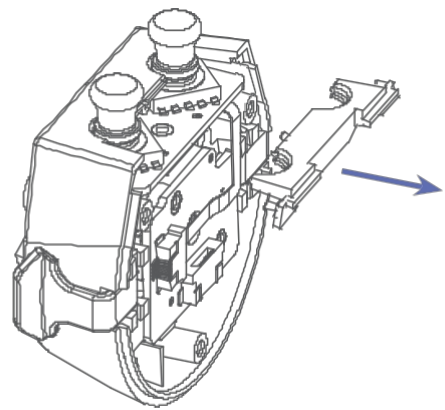
Facebook

8



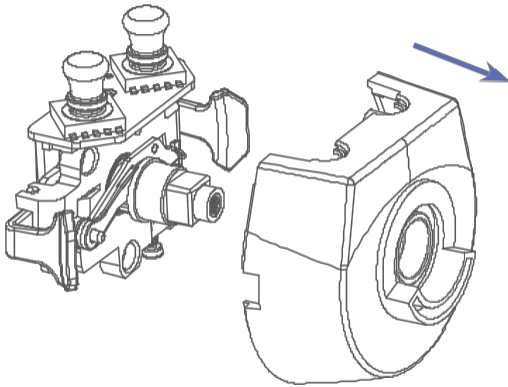
► Retirez les vis (PWA2,1*6 mm) ;

9



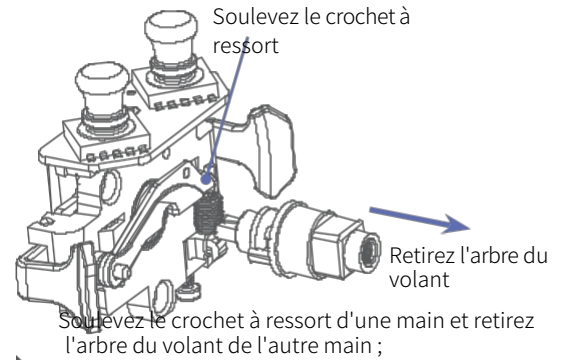
► Retirez le capuchon ;

10



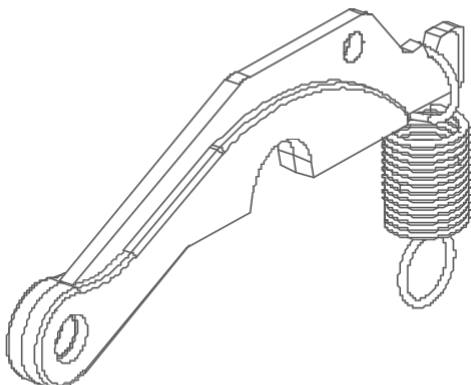
► Retirez le cache supérieur du volant ;

11



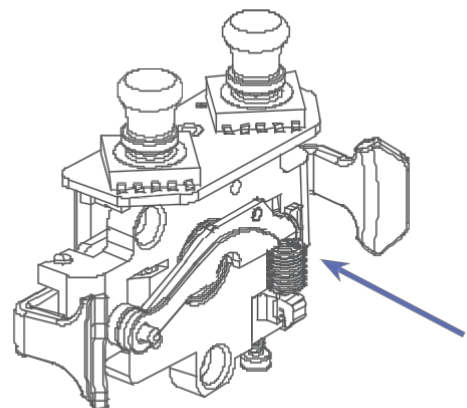
Soulevez le crochet à ressort d'une main et retirez l'arbre du volant de l'autre main ;

12



► Retirez le crochet à ressort et le ressort, puis remplacez le ressort ;

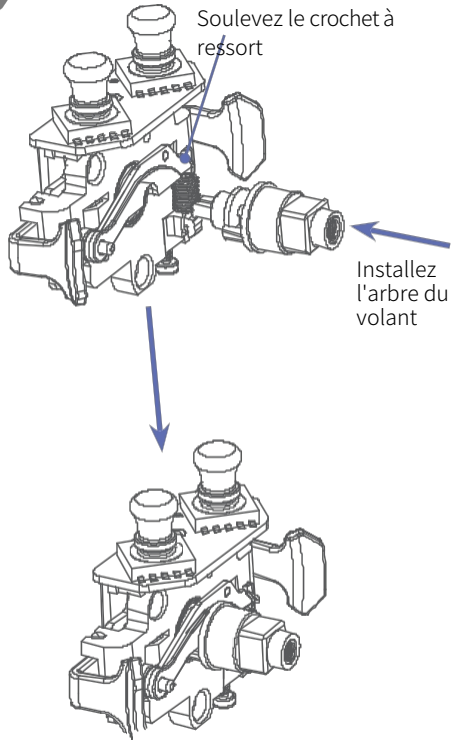
13



► Installez le composant du ressort ;

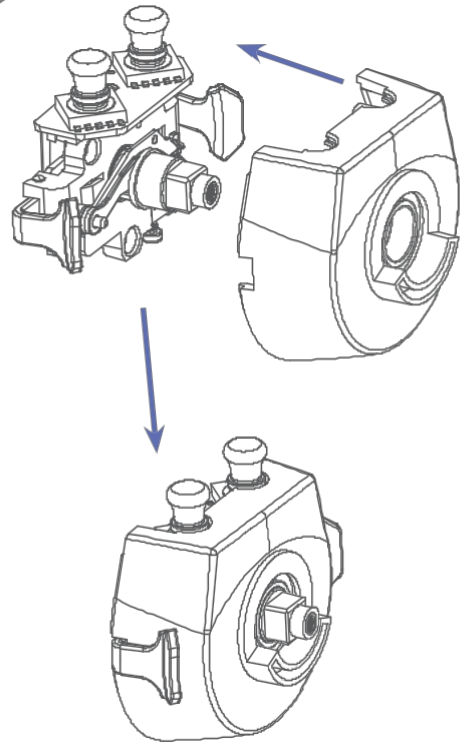


14



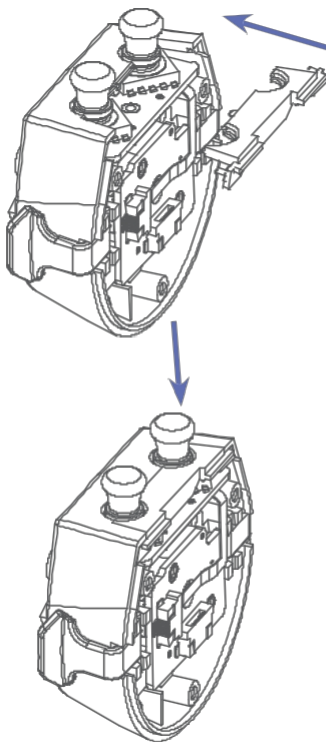
- Soulevez le crochet à ressort d'une main et installez l'arbre du volant de l'autre main ;

15



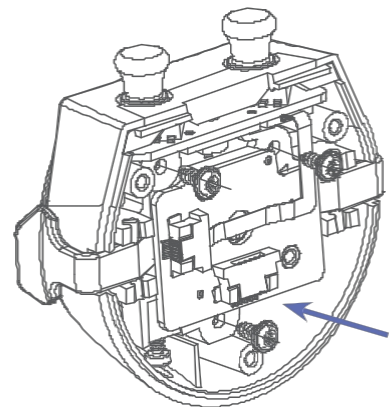
- Installez le couvercle supérieur du volant ;

16



- Installez le capuchon ;

17



- Serrez les vis (PWA2,1*6 mm) ;



微信公众号



Bilibili

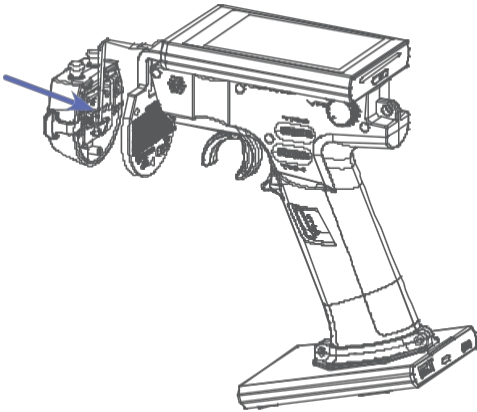


Website



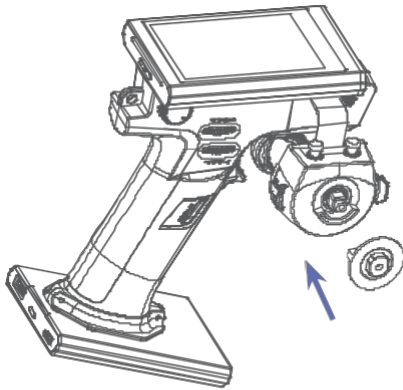
Facebook

18



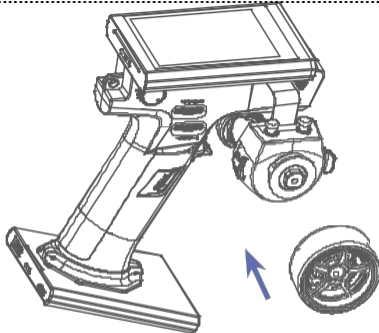
► Connectez le fil FPC ;

20



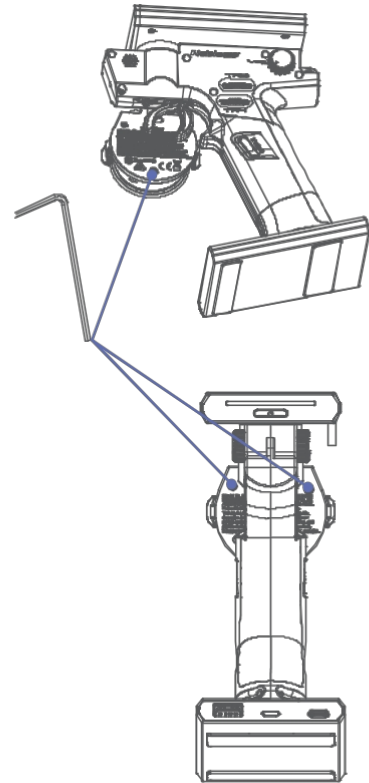
► Installez la plaquette de frein ;

21



► Utilisez la fente de montage du volant avec le trou de réglage de la plaquette de frein pour la placer sur le connecteur saillant de la plaquette de frein, puis appuyez sur le volant pour le fixer.

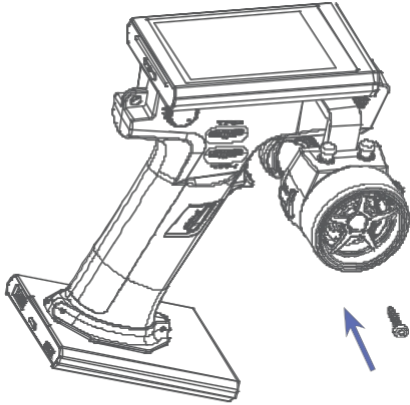
19



► Serrez les vis (HB2*9 mm) ;

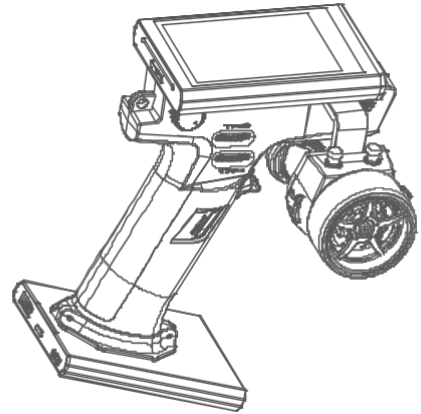


22



- Insérez la vis (HM3*12) dans le trou de vis utilisé pour fixer le volant, puis alignez un tournevis hexagonal métrique de 2,5 mm avec le trou hexagonal dans la tête de la vis, tenez le côté du volant d'une main et tournez le tournevis dans le sens des aiguilles d'une montre de l'autre main jusqu'à ce que la vis soit bien serrée.

23



- Terminez le remplacement du ressort du volant.

11.3 Gâchettes Description

Trois déclencheurs sont inclus dans les accessoires fournis avec cet émetteur.

- La taille d'ouverture des gâchettes marquées S et L ne peut pas être réglée.
- La taille d'ouverture des autres peut être ajustée.

La taille de l'ouverture doit être réglée à l'aide de la vis située sur le côté de la gâchette. Il est recommandé de remplacer la gâchette appropriée en fonction de la situation réelle.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook

12. Certification

12.1 Déclaration DoC

Par la présente, [Flysky Technology co., ltd] déclare que l'équipement radio [Noble NB4+, NB4+] est conforme à la directive RED 2014/53/UE.

Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse Internet suivante : www.flyskytech.com/info_detail/10.html

12.2 Avertissement CE

La ou les antennes utilisées pour cet émetteur doivent être installées à une distance d'au moins 20 cm de toute personne et ne doivent pas être placées au même endroit ni fonctionner en même temps que tout autre émetteur. Les utilisateurs finaux et les installateurs doivent recevoir les instructions d'installation de l'antenne et les conditions de fonctionnement de l'émetteur afin de respecter les normes d'exposition aux radiofréquences.

12.3 Élimination respectueuse de l'environnement

Les anciens appareils électriques ne doivent pas être jetés avec les déchets résiduels, mais doivent être éliminés séparément. Le dépôt dans les points de collecte communaux par des particuliers est gratuit. Le propriétaire des anciens appareils est tenu de les apporter à ces points de collecte ou à des points de collecte similaires. Grâce à ce petit effort personnel, vous contribuez au recyclage de matières premières précieuses et au traitement de substances toxiques.



ATTENTION

RISQUE D'EXPLOSION SI LA BATTERIE EST REMPLACÉE PAR UN TYPE INCORRECT. ÉLIMINEZ LES BATTERIES USAGÉES CONFORMÉMENT AUX INSTRUCTIONS



12.4 Déclaration FCC

Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites applicables aux appareils numériques de classe B, conformément à la partie 15 des règles de la FCC. Ces limites sont conçues pour fournir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles dans une installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre des ondes radioélectriques et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, il peut causer des interférences nuisibles aux communications radio. Cependant, il n'y a aucune garantie que des interférences ne se produiront pas dans une installation particulière. Si cet équipement provoque des interférences nuisibles à la réception radio ou télévision, ce qui peut être déterminé en éteignant et en rallumant l'équipement, l'utilisateur est encouragé à essayer de corriger les interférences en prenant une ou plusieurs des mesures suivantes :

- Réorienter ou déplacer l'antenne de réception.
- Augmentez la distance entre l'équipement et le récepteur.
- Branchez l'équipement sur une prise appartenant à un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.
- Consultez le revendeur ou un technicien radio/TV expérimenté pour obtenir de l'aide.

Afin de garantir une conformité continue, toute modification ou altération non expressément approuvée par la partie responsable de la conformité pourrait annuler le droit de l'utilisateur à utiliser cet équipement.

Cet équipement est conforme à la partie 15 des règles de la FCC. Son fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes :

- (1) Cet appareil ne doit pas causer d'interférences nuisibles, et
- (2) Cet appareil doit accepter toute interférence reçue, y compris les interférences pouvant entraîner un fonctionnement indésirable.

Attention !

Le fabricant n'est pas responsable des interférences radio ou TV causées par des modifications non autorisées apportées à cet équipement. De telles modifications pourraient annuler le droit de l'utilisateur à utiliser l'équipement.

1. Déplacez toutes vos chaînes vers la position souhaitée.
2. Sélectionnez [Toutes les chaînes], puis [Oui] dans la boîte de confirmation.



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



www.flysky-cn.com

Copyright ©2023 Flysky Technology Co., Ltd.

Date de sortie : 07/12/2023



微信公众号



Bilibili



Website



Facebook



Identifiant FCC : 2A2UNNB4PLUS00

Fabricant : ShenZhen FLYSKY Technology Co., Ltd.

Adresse : 16F, Huafeng Building, n° 6006 Shennan Road, district de Futian, Shenzhen, Guangdong, Chine